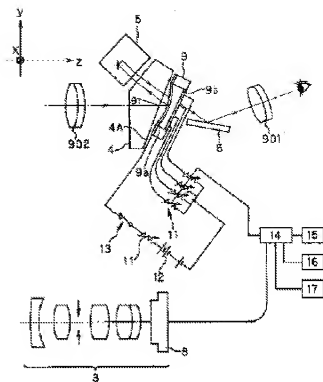


**OPTICAL DEVICE****Publication number:** JP2002189173**Publication date:** 2002-07-05**Inventor:** NISHIOKA KIMIHIKO; NAGAOKA TOSHIYUKI;  
HAYAKAWA KAZUHIRO; TAKEYAMA TETSUEI;  
NAGATA TETSUO**Applicant:** OLYMPUS OPTICAL CO**Classification:****- international:** G03B13/02; G02B5/10; G02B7/04; G02B7/198;  
G02B13/18; G02B15/14; G02B17/08; G02B23/02;  
G02B25/00; G02B26/08; G02B27/02; G02B27/22;  
G03B5/00; G03B13/06; G03B13/12; G03B17/02;  
G03B17/17; G03B19/02; G03B19/12; H04N5/225;  
H04N5/232; G03B13/02; G02B5/10; G02B7/04;  
G02B7/198; G02B13/18; G02B15/14; G02B17/08;  
G02B23/02; G02B25/00; G02B26/08; G02B27/02;  
G02B27/22; G03B5/00; G03B13/06; G03B13/12;  
G03B17/02; G03B17/17; G03B19/02; G03B19/12;  
H04N5/225; H04N5/232; (IPC1-7): G02B17/08;  
G02B5/10; G02B7/04; G02B7/198; G02B13/18;  
G02B15/14; G02B23/02; G02B25/00; G02B26/08;  
G02B27/02; G02B27/22; G03B5/00; G03B13/02;  
G03B13/06; G03B13/12; G03B17/02; G03B17/17;  
G03B19/02; G03B19/12; H04N5/225; H04N5/232**- European:****Application number:** JP20010009824 20010118**Priority number(s):** JP20010009824 20010118; JP20000239629 20000808;  
JP20000310924 20001011

Report a data error here

**Abstract of JP2002189173**

**PROBLEM TO BE SOLVED:** To obtain an optical device capable of realizing the adjustment of diopter scale without providing a mechanical movable part by using a reflection type optical characteristics variable optical element and an optical characteristics variable mirror or the like. **SOLUTION:** The optical characteristics variable mirror 9 is composed of a thin film 9a coated with aluminum and a plurality of electrodes 9b, and a power source 12 is connected between the thin film 9a and the electrode 9b through a variable resistor 11 and a power source switch 13, and the resistance value of the resistor 11 is controlled by an arithmetic calculation device 14. The shape of the thin film 9a functioning as a reflection surface is controlled by changing the resistance value of the resistor 11 according to a signal from the device 14 so that image-formation performance may be optimum.



Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

(19) 日本国特許庁 (J P)

(12) 公開特許公報 (A)

(11) 特許出願公開番号

特開2002-189173

(P2002-189173A)

(43) 公開日 平成14年7月5日(2002.7.5)

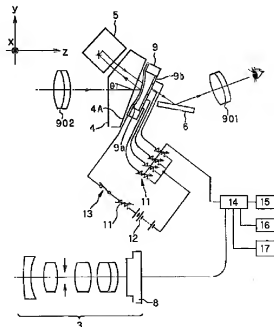
(51) Int.Cl. <sup>7</sup>	識別記号	F I	テマコード(参考)
G 0 2 B	17/08	G 0 2 B	17/08
	5/10		5/10
	7/04		13/18
	7/198		15/14
	13/18		23/02
			2 H 0 1 8
			B 2 H 0 3 9
			2 H 0 4 1
			2 H 0 4 2
			2 H 0 4 3
審査請求 未請求 請求項の数 3 O L (全 77 頁) 最終頁に続く			
(21) 出願番号	特願2001-9824(P2001-9824)	(71) 出願人	000000376
(22) 出願日	平成13年1月18日(2001.1.18)		オリンパス光学工業株式会社
(31) 優先権主張番号	特願2000-239629(P2000-239629)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号
(32) 優先日	平成12年8月8日(2000.8.8)	(72) 発明者	西岡 公彦
(33) 優先権主張国	日本(J P)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ
(31) 優先権主張番号	特願2000-310924(P2000-310924)	(72) 発明者	永岡 利之
(32) 優先日	平成12年10月11日(2000.10.11)		東京都渋谷区幡ヶ谷2丁目43番2号 オリ
(33) 優先権主張国	日本(J P)	(74) 代理人	10009777
			弁理士 藤澤 弘 (外7名)
最終頁に続く			

## (54) 【発明の名称】 光学装置

## (57) 【要約】

【課題】 例えば反射型の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー等を用いて機械的可動部なしで視度調節等を実現する光学装置。

【解決手段】 光学特性可変ミラー9は、アルミコーティングされた薄膜9aと複数の電極9bからなる光学特性可変ミラーであり、可変抵抗器11と電源スイッチ13を介して薄膜9aと電極9b間に電源12が接続され、可変抵抗器11の抵抗値は演算装置14により制御される。反射面としての薄膜9aの形状は、結像性能が最適になるように演算装置14からの信号により各可変抵抗器11の抵抗値を変化させることにより制御される。



## 【特許請求の範囲】

【請求項1】 可変ミラーの周辺部を他の光学素子の少なくとも1つに対して略固定し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正の何れかを行うことを特徴とする光学系。

【請求項2】 複数の可変ミラーを備え、そのうちの少なくとも2つについて、ある状態で可変ミラーのミラー面形状の変化が逆向きであることを特徴とする光学系。

【請求項3】 ある動作状態において、式(12)、(14)、(16)、(16-2)、(18)、(20)、(22)、(16-3)、(23)のいずれか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

## 【発明の詳細な説明】

## 【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、光学装置に関し、例えば眼で観察を行う光学系を備えた光学装置、あるいは、撮像光学系を備えた光学装置に関するものである。

## 【0002】

【従来の技術】デジタルカメラのケララ式ファインダー等では、観察者の視度に合わせて視度調節を行う必要がある。このため、図80に示すように、対物レンズ902、ボロI型プリズム903、接眼レンズ901からなる従来例のファインダーでは、接眼レンズ901を前後に動かしている。しかし、レンズを前後に動かすための機械的構造物が必要で、スペースをとる等の欠点があった。

## 【0003】

【発明が解決しようとする課題】本発明は従来技術のこのような問題点に鑑みてなされたものであり、その目的は、例えば反射型の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー等を用いて機械的可動部なしで視度調節等を実現する光学装置を提供することである。

## 【0004】

【課題を解決するための手段】本発明の光学装置は、例えば次のようなものを含むものである。

【0005】〔1〕 光学特性可変光学素子。

【0006】〔2〕 光学特性可変ミラー。

【0007】〔3〕 静電気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0008】〔4〕 有機材料あるいは合成樹脂を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0009】〔5〕 電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0010】〔6〕 永久磁石を備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0011】〔7〕 コイルと永久磁石とを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0012】〔8〕 永久磁石と、ミラー基板と一体化されたコイルとを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0013】〔9〕 コイルと、ミラー基板と一体化された永久磁石とを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0014】〔10〕 複数のコイルと、ミラー基板と一体化された永久磁石とを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0015】〔11〕 複数のコイルと永久磁石とを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0016】〔12〕 永久磁石と、ミラー基板と一体化された複数のコイルとを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0017】〔13〕 コイルを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0018】〔14〕 複数のコイルを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0019】〔15〕 強磁性体を備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0020】〔16〕 強磁性体と対向配置されたコイルを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0021】〔17〕 強磁性体のミラー基板とコイルとを備え、電磁気力を用いたことを特徴とする上記2記載の光学特性可変ミラー。

【0022】〔18〕 流体で駆動されることを特徴とする可変ミラー。

【0023】〔19〕 流体で駆動されることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0024】〔20〕 光学特性可変レンズとミラーとを組み合わせてなることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0025】〔21〕 光学特性が可変で拡張曲面を備えたことを特徴とする光学素子。

【0026】〔22〕 複数の電極を備えていることを特徴とする光学特性可変光学素子。

【0027】〔23〕 複数の電極を備えていることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0028】〔24〕 複数の電極が同一の平面にない複数の電極を備えていることを特徴とする上記23記載の光学特性可変ミラー。

【0029】〔25〕 複数の電極を備え、複数の電極が曲面上に形成されていることを特徴とする上記23記載の光学特性可変ミラー。

【0030】〔26〕 静電気力で駆動することを特徴とする上記2、20～23の何れか1項記載の光学特性

可変光学素子、光学特性可変ミラー、光学素子。

【0031】〔27〕 圧電物質を用いたことを特徴とする上記2、20～23の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、光学素子。

【0032】〔28〕 複数の電極を備えたことを特徴とする光学特性可変レンズ。

【0033】〔29〕 液晶を用いたことを特徴とする上記1、20～22、28の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、光学特性可変レンズ。

【0034】〔30〕 周波数を変化させることで液晶の配向を変えることを特徴とする上記29記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、光学特性可変レンズ。

【0035】〔31〕 ある状態での面形状が回転二次曲面の一部に近い形状であることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0036】〔32〕 ある状態での面形状の回転二次曲面の一部からのズレが式(2)を満たすことを特徴とする上記31記載の光学特性可変ミラー。

【0037】〔33〕 ある状態での面形状の回転二次曲面の一部からのズレが1mm以内であることを特徴とする上記31記載の光学特性可変ミラー。

【0038】〔34〕 反射面の一部に光を反射しない部分を有することを特徴とする上記31記載の光学特性可変ミラー。

【0039】〔35〕 光学特性可変ミラーに対向する部材の表面に電極を設けたことを特徴とする上記31記載の光学特性可変ミラー

〔36〕 形状を制御する情報をメモリに記憶していることを特徴とする上記31記載の光学特性可変ミラー

〔37〕 光学特性可変ミラーに対向して設けられた光学素子の屈折率が式(1)を満たすことを特徴とする光学系。

【0040】〔38〕 上記1から37の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ又は光学系を備えたことを特徴とする光学系。

【0041】〔39〕 拡張曲面プリズムを含むことを特徴とする上記38記載の光学系。

【0042】〔40〕 光学特性可変ミラーに対して光線を斜入射させる光学特性可変ミラーを備えた上記38記載の光学系。

【0043】〔41〕 合成樹脂を用いた光学素子、あるいは、合成樹脂を用いた棒を含むことを特徴とする上記38から40の何れか1項記載の光学系。

【0044】〔42〕 光学特性可変光学素子の光学特性を変化させることにより、光学系の結像状態の変化を補償することを特徴とする光学系。

【0045】〔43〕 光学特性可変光学素子の光学特

性を変化させることにより、光学系の温度変化、湿度変化、製作誤差、ブレ、ピント、視度の何れか1つ以上を主に補償することを特徴とする光学系。

【0046】〔44〕 光学特性可変光学素子を備えたブレ防止を行うことを特徴とする光学系。

【0047】〔45〕 光学特性可変光学素子を備えており解像力を向上させることを特徴とする光学系。

【0048】〔46〕 光学特性可変光学素子を備えたズーム機構あるいは可変焦点機能を備えたことを特徴とする光学系。

【0049】〔47〕 光学特性可変光学素子、又は、拡張曲面プリズムの少なくとも1つ以上を備え、信号伝達又は信号処理機能を備えたことを特徴とする光学系。

【0050】〔48〕 偶数個の光学特性可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0051】〔49〕 偶数個の反射面を持つ光学系において、偶数個の光学特性可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0052】〔50〕 偶数個の反射面を持つ光学系において、静電気力あるいは流体で駆動する光学特性可変ミラーを偶数個有することを特徴とする光学系。

【0053】〔51〕 偶数、かつ、4個以上の反射面を持つ光学系において、静電気力あるいは流体で駆動することを特徴とする光学特性可変ミラーを偶数個有する光学系。

【0054】〔52〕 複数の光学特性可変ミラーを備え、かつ、式(8)を満たすことを特徴とする光学系。

【0055】〔53〕 上記38から41の何れか1項記載の光学系を備えたことを特徴とする上記42から52の何れか1項記載の光学系。

【0056】〔54〕 可変ミラーを備えたブレ防止を行うことを特徴とする光学系。

【0057】〔55〕 可変レンズを備えたブレ防止を行うことを特徴とする光学系。

【0058】〔56〕 光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備えたことを特徴とする結像光学系。

【0059】〔57〕 光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備えたことを特徴とする電子撮像装置用光学系。

【0060】〔58〕 光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備えたことを特徴とする側視あるいは斜視の電子内視鏡用光学系。

【0061】〔59〕 光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子とプリズムを備えたことを特徴とする側視あるいは斜視の電子内視鏡用光学系。

【0062】〔60〕 複数の光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備えた結像光学系。

【0063】〔61〕 複数の光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備えたことを特徴とする電

子撮像装置用光学系。

【0064】〔62〕 複数の光学特性可変ミラーと回転対称面を有する光学素子を備え、ズーム機能を有することを特徴とする電子撮像装置用光学系。

【0065】〔63〕 複数の焦点距離を切り換えることが可能な光学特性可変光学素子を備えたことを特徴とする光学系。

【0066】〔64〕 上記38から63の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ、光学系又は結像光学系を備えていることを特徴とする撮像装置。

【0067】〔65〕 上記38から63の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ、光学系又は結像光学系を備えていることを特徴とする電子撮像装置。

【0068】〔66〕 上記38から63の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ、光学系又は結像光学系を備えていることを特徴とする観察装置。

【0069】〔67〕 上記38から63の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ、光学系又は結像光学系を備えていることを特徴とする光学装置。

【0070】〔68〕 上記38から63の何れか1項記載の光学特性可変光学素子、光学特性可変ミラー、可変ミラー、光学素子、光学特性可変レンズ、光学系又は結像光学系を備えていることを特徴とする結像装置。

【0071】〔69〕 奇数個の反射面を有する光学系を備え、光学特性可変ミラーと画像の反転処理部とを備えたことを特徴とする光学装置。

【0072】〔70〕 奇数個の反射面を有する光学系を備え、光学特性可変ミラーと画像の反転処理部とを備えたことを特徴とする撮像装置。

【0073】〔71〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするケプラー式の観察装置。

【0074】〔72〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするガリレオ式の観察装置。

【0075】〔73〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするファインダー。

【0076】〔74〕 観察方向がカメラ、デジタルカメラ、TVカメラ、VTRカメラ等の厚さ方向から20°以内である光学特性可変ミラーを有することを特徴とするカメラ、デジタルカメラ、TVカメラ、VTRカメラ等のファインダー。

【0077】〔75〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするガリレオ式のファインダー又はガリレオ式の望遠鏡。

【0078】〔76〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするケプラー式のファインダー又はケプラー

式の望遠鏡。

【0079】〔77〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とする一眼レフ撮像装置。

【0080】〔78〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とする望遠鏡。

【0081】〔79〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とする観察装置。

【0082】〔80〕 部分的に視度を変えることができることを特徴とする観察装置。

【0083】〔81〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするビューファインダー。

【0084】〔82〕 光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするヘッドマウンテッドディスプレイ。

【0085】〔83〕 部分的に視度を変えることができる光学特性可変ミラーを用いたことを特徴とするヘッドマウンテッドディスプレイ。

【0086】〔84〕 視線検知機能を有することを特徴とする上記83記載のヘッドマウンテッドディスプレイ。

【0087】〔85〕 光学素子の表面にフォトニック結晶を有することを特徴とする光学素子。

【0088】〔86〕 拡張曲面プリズムあるいは光学素子と透過あるいは反射型のフォトニック結晶を有することを特徴とする光学素子。

【0089】〔87〕 透過あるいは反射型のフォトニック結晶を用いたことを特徴とする光学装置。

【0090】〔88〕 透過あるいは反射型のフォトニック結晶を用いたことを特徴とする観察装置。

【0091】〔89〕 透過あるいは反射型のフォトニック結晶を用いたことを特徴とするヘッドマウンテッドディスプレイ。

【0092】〔90〕 拡張曲面プリズムあるいはミラーあるいは光学素子と透過あるいは反射型のフォトニック結晶を用いたことを特徴とするヘッドマウンテッドディスプレイ。

【0093】〔91〕 拡張曲面プリズムあるいはミラーあるいは光学素子と透過あるいは反射型のフォトニック結晶を用いたことを特徴とする光学装置。

【0094】〔92〕 反転した波面で干渉を生じさせ、画像処理と組み合わせる拡張曲面を有する光学素子あるいは光学系を測定することを特徴とする測定法、測定器あるいは測定された物。

【0095】〔93〕 反転した波面で干渉を生じさせ、波面の一部を取り除き、画像処理と組み合わせる拡張曲面を有する光学素子あるいは光学系を測定することを特徴とする測定法、測定器あるいは測定された物。

【0096】〔94〕 被検物の光学面と略逆の形状を有するキャンセラーを用いることを特徴とする被検物の光学測定法、光学測定器あるいは光学測定された物。

【0097】〔95〕 被検物の光学面と略逆の形状を

有するキャンセラーを用いる被検物の屈折率、屈折率分布、屈折率変化の少なくとも1つを定めることを特徴とする測定法、測定器あるいは測定された物。

【0098】〔96〕 被検物の光学面と略述の形状を有するキャンセラーを用い、複数回の測定結果から被検物の屈折率、屈折率分布、屈折率変化、偏心の少なくとも1つを定めることを特徴とする測定法、測定器あるいは測定された物。

【0099】〔97〕 上記1から38の何れか1項記載の変形可変ミラーを備えた光学系において、可変ミラーが光学系の絞りの近傍に配置されていることを特徴とする光学系。

【0100】〔98〕 可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0101】〔99〕 可変ミラーの周辺部を他の光学素子の少なくとも1つに対して略固定し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0102】〔100〕 可変ミラーの中心部を他の光学素子の少なくとも1つに対して略固定し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0103】〔101〕 自由曲面可変ミラーを有し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0104】〔102〕 回転非対称面又は偏心した回転対称面の可変ミラーを有し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0105】〔103〕 回転非対称面又は回転対称面の可変ミラーを有し、可変ミラーを変形させることで、焦点調節、変倍、ズーム、ぶれ補正、光学装置の変化の補正、被写体の変化の補正、観察者の変化の補正を行うことを特徴とする光学系。

【0106】〔104〕 1枚以上の可変ミラーを有し、ピント合わせを行うことを特徴とする光学系。

【0107】〔105〕 2枚以上の可変ミラーを有し、変倍と、ピント合わせを行うことを特徴とする光学系。

【0108】〔106〕 1面以上の拡張曲面と、可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0109】〔107〕 自由曲面を有する光学素子と可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0110】〔108〕 自由曲面プリズムと可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0111】〔109〕 回転非対称面又は偏心した回転対称面を持つ光学素子と可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0112】〔110〕 回転非対称面又は偏心した回転対称面を持つプリズム又はミラーと可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0113】〔111〕 回転対称面を持つプリズム又はミラーと可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0114】〔112〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側に可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0115】〔113〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して両側に可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0116】〔114〕 拡張曲面を有する光学素子における反射面の数が3以下であり、可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0117】〔115〕 対称面が1面のみの光学面と可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0118】〔116〕 対称面が2面のみの光学面と可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0119】〔117〕 可変ミラーより前方に光束収束あるいは発散作用のある光学素子を備えないことを特徴とする光学系。

【0120】〔118〕 可変ミラーより前方に光束収束あるいは発散作用のある光学素子を備えていることを特徴とする光学系。

【0121】〔119〕 1面以上の拡張曲面を有する光学素子と、1面以上の回転対称面と、可変ミラーとを備えていることを特徴とする光学系。

【0122】〔120〕 1面以上の拡張曲面を有する光学素子と、光学素子と、可変ミラーとを備えていることを特徴とする光学系。

【0123】〔121〕 拡張曲面プリズム又は拡張曲面反射面と、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0124】〔122〕 拡張曲面プリズム又は拡張曲面反射面と、レンズと、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0125】〔123〕 拡張曲面を備えた光学素子と、凸レンズと、凹レンズと、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0126】〔124〕 拡張曲面を備えた光学素子と、凹レンズと、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0127】〔125〕 複数の可変ミラーを有する光学系において、少なくとも2つの可変ミラーの法線方向

がねじれの関係になっていることを特徴とする光学系。

【0128】〔126〕 複数の可変ミラーを有する光学系において、少なくとも2つの可変ミラーの法線方向が略同一平面にあることを特徴とする光学系。

【0129】〔127〕 複数の可変ミラーの中の少なくとも2つの間の光路に光学素子が存在することを特徴とする光学系。

【0130】〔128〕 複数の可変ミラーの中の少なくとも2つの間の光路に光学素子が存在しないことを特徴とする光学系。

【0131】〔129〕 2枚の可変ミラーの間に光束収束あるいは発散作用のある光学素子が存在することを特徴とする光学系。

【0132】〔130〕 2枚の可変ミラーの間に光束収束あるいは発散作用のある光学素子が存在しないことを特徴とする光学系。

【0133】〔131〕 2枚の可変ミラーの間に平行平板を有することを特徴とする光学系。

【0134】〔132〕 2枚の可変ミラーの間に平行平板が存在しないことを特徴とする光学系。

【0135】〔133〕 回転対称な面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、1個以上の光学素子とを有することを特徴とする光学系。

【0136】〔134〕 回転対称な面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、2個以上の光学素子とを有することを特徴とする光学系。

【0137】〔135〕 回転対称な面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、1個以上のレンズとを有することを特徴とする光学系。

【0138】〔136〕 回転対称な面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、2個以上のレンズとを有することを特徴とする光学系。

【0139】〔137〕 回転対称な非平面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0140】〔138〕 回転対称な非平面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、1個以上の光学素子とを有することを特徴とする光学系。

【0141】〔139〕 回転対称な非平面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、2個以上の光学素子とを有することを特徴とする光学系。

【0142】〔140〕 回転対称な非平面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、1個以上のレンズとを有することを特徴とする光学系。

【0143】〔141〕 回転対称な非平面を持つプリズム又はミラーと、可変ミラーと、2個以上のレンズとを有することを特徴とする光学系。

【0144】〔142〕 回転対称な光学面を有する光学素子と、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0145】〔143〕 回転対称な光学面を有する光学素子と、複数の可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0146】〔144〕 回転対称な光学面を有する複数の光学素子と、可変ミラーとを有することを特徴とする光学系。

【0147】〔145〕 可変ミラーと自由曲面プリズムと光学素子とを備えたことを特徴とする光学系。

【0148】〔146〕 可変ミラーと自由曲面プリズムとレンズとを備えたことを特徴とする光学系。

【0149】〔147〕 可変ミラーと自由曲面プリズムと回転対称な光学素子とを備えたことを特徴とする光学系。

【0150】〔148〕 可変ミラーと自由曲面プリズムと回転対称なレンズとを備えたことを特徴とする光学系。

【0151】〔149〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側にレンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0152】〔150〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側に凹レンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0153】〔151〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側に凸レンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0154】〔152〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側に複数のレンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0155】〔153〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して両側にレンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0156】〔154〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して可変ミラーと反対側にレンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0157】〔155〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して可変ミラーと同じ側にレンズを備えたことを特徴とする光学系。

【0158】〔156〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して1つの側に可変ミラーを、その反対側に撮像素子を有することを特徴とする撮像素子。

【0159】〔157〕 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して片側に可変ミラーと撮像素子を有することを特徴とする撮像素子。

【0160】〔158〕 撮像素子と可変ミラーの間の光路中に光束収束あるいは発散作用のある光学素子が存在しないことを特徴とする光学系。

【0161】〔159〕 撮像素子と可変ミラーの間の光路中に光束収束あるいは発散作用のある光学素子が存在することを特徴とする光学系。

【0162】〔160〕 拡張曲面を備えた光学素子の



長手方向に対して撮像素子と反対側に光学素子を備えたことを特徴とする撮像素子。

【0163】【161】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して撮像素子と同じ側に光学素子を備えたことを特徴とする撮像素子。

【0164】【162】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、撮像素子と拡張曲面を備えた光学素子との間に光学素子を備えたことを特徴とする撮像素子。

【0165】【163】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、撮像素子と反対側にレンズを備えたことを特徴とする撮像素子。

【0166】【164】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、撮像素子と同じ側にレンズを備えたことを特徴とする撮像素子。

【0167】【165】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、撮像素子と拡張曲面を備えた光学素子との間にレンズを備えたことを特徴とする撮像素子。

【0168】【166】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、片側に可変ミラーと撮像素子を有し、その反対側に光学素子を有することを特徴とする撮像素子。

【0169】【167】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、片側に光学素子と撮像素子を有し、その反対側に可変ミラーを有することを特徴とする撮像素子。

【0170】【168】 拡張曲面を備えた光学素子の長手方向に対して、片側に光学素子と可変ミラーを有し、その反対側に撮像素子を有することを特徴とする撮像素子。

【0171】【169】 撮像素子の長手方向が光学系の対称面と平行でないことを特徴とする可変ミラーを有する撮像素子。

【0172】【170】 撮像素子の長手方向が光学系の対称面と直角でないことを特徴とする可変ミラーを有する撮像素子。

【0173】【171】 可変ミラーのミラー面形状を近似する主曲率がある状態で正から負、又は、負から正に変化する可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0174】【172】 可変ミラーのミラー面形状を近似する主曲率がある状態で正から負、又は、負から正に変化する可変ミラーと他の光学素子を有することを特徴とする光学系。

【0175】【173】 可変ミラーのミラー面形状を近似する主曲率がある状態で略0からマイナス（凹の形）に変化する可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0176】【174】 可変ミラーのミラー面形状を近似する主曲率がある状態で略0からマイナス（凹の形）に変化する可変ミラーと他の光学素子を有すること

を特徴とする光学系。

【0177】【175】 複数の可変ミラーを備え、その中の少なくとも2つについて、ある状態で可変ミラーのミラー面形状の変化が逆向きであることを特徴とする光学系。

【0178】【176】 複数の可変ミラーを備え、その中の少なくとも2つについて、ある状態で可変ミラーのミラー面形状の変化が逆向きであることを特徴とする変倍光学系。

【0179】【177】 複数の可変ミラーを備え、その中の少なくとも2つについて、ある状態で可変ミラーのミラー面形状の変化が同じ向きであることを特徴とする光学系。

【0180】【178】 複数の可変ミラーを備え、その中の少なくとも2つについて、ある状態で可変ミラーのミラー面形状の変化が同じ向きであることを特徴とする変倍光学系。

【0181】【179】 ある動作状態において、式(12)乃至式(13-1)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0182】【180】 ある動作状態において、式(14)乃至式(15-1)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0183】【181】 ある動作状態において、式(16)乃至式(17-2)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0184】【182】 ある動作状態において、式(18)乃至式(19-2)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0185】【183】 式(20)又は(20-1)を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0186】【184】 ある動作状態において、式(21)を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0187】【185】 式(22)乃至式(22-1)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0188】【186】 ある動作状態において、式(16-3)又は式(17-3)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0189】【187】 ある動作状態において、式(23)乃至式(24-1)の何れか1つ以上を満たすことを特徴とする可変ミラーを備えた光学系。

【0190】【188】 ある状態での面形状が2次曲面の一部に近い形状であることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0191】【189】 ある状態での面形状を近似した2次曲面からのズレが式(2)を満たすことを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0192】【190】 ある状態での面形状を近似し

た2次曲面からのズレが1mm以内であることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0193】〔191〕ある状態での面形状を近似した2次曲面からのズレが10mm以内であることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0194】〔192〕可変ミラーを絞りの前側、後側、絞り位置近傍の何れかに配置しフォーカス時に可変ミラーを動作させることを特徴とする光学系。

【0195】〔193〕可変ミラーを絞りの前側、後側、絞り位置近傍の何れかに配置し変倍時に可変ミラーを動作させることを特徴とする光学系。

【0196】〔194〕複数の可変ミラーの内の少なくとも2つの間の光路に絞りがあることを特徴とする光学系。

【0197】〔195〕主光線の高さがマージナル光線より高い位置に可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0198】〔196〕主光線の高さがマージナル光線より低い位置に可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0199】〔197〕可変ミラーの周辺部に絞りを形成したことを特徴とする可変ミラー。

【0200】〔198〕移動群の中に少なくとも1つの可変ミラーを有することを特徴とする光学系。

【0201】〔199〕ズーム時に可変ミラーの変形あるいは光学素子の移動の少なくとも1つを行い、ピント合わせ時に光学素子の移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0202】〔200〕ズーム時に光学素子を移動し、ピント合わせ時に光学素子の移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0203】〔201〕ズーム時に可変ミラーを変形し、ピント合わせ時に光学素子の移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0204】〔202〕ズーム時に可変ミラーの変形あるいはレンズの移動あるいは可変ミラーの移動の少なくとも1つを行い、ピント合わせ時にレンズあるいは可変ミラーの移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0205】〔203〕ズーム時にレンズを移動し、ピント合わせ時にレンズの移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0206】〔204〕ズーム時に可変ミラーを変形し、ピント合わせ時にレンズの移動又は可変ミラーの移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0207】〔205〕ズーム時に可変ミラーを変形し、ピント合わせ時にレンズの移動又は可変ミラーの変形の少なくとも1つを行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0208】〔206〕ズーム時にレンズを移動し、ピント合わせ時に可変ミラーの変形を行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0209】〔207〕ズーム時にレンズの移動と可変ミラーの変形を行い、ピント合わせ時に可変ミラーの変形を行うことを特徴とする可変ミラーを含む光学系。

【0210】〔208〕静電気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0211】〔209〕電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0212】〔210〕永久磁石を備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0213】〔211〕コイルと永久磁石とを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0214】〔212〕永久磁石とミラー基板と一体化されたコイルとを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0215】〔213〕コイルとミラー基板と一体化された永久磁石とを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0216】〔214〕複数のコイルとミラー基板と一体化された永久磁石とを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0217】〔215〕複数のコイルと永久磁石とを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0218】〔216〕永久磁石とミラー基板と一体化された複数のコイルとを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0219】〔217〕コイルを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0220】〔218〕複数のコイルを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0221】〔219〕強磁性体を備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0222】〔220〕 強磁性体と対向配置されたコイルを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0223】〔221〕 強磁性体のミラー基板とコイルを備え、電磁気力を用いて可変ミラーの面形状を変化させることを特徴とする光学特性可変ミラー。

【0224】〔222〕 複数の反射面を有し、その中の少なくとも1面が可変ミラーで、入射光軸と射出光軸とのなす角が30度以内であることを特徴とする光学系。

【0225】〔223〕 複数の反射面を有し、その中の少なくとも1面が可変ミラーで、入射光軸と射出光軸とのなす角が30度以内であり、かつ、両光軸の距離が20mm以内であることを特徴とする光学系。

【0226】〔224〕 複数の反射面を有し、その中の少なくとも1面が可変ミラーで、結像倍率の絶対値が0.5以上2以下であることを特徴とする光学系。

【0227】〔225〕 複数の可変ミラーとレンズとを有することを特徴とする焦点距離可変の光学系。

【0228】〔226〕 可変ミラーとレンズとからなることを特徴とする焦点距離可変の光学系。

【0229】〔227〕 複数の可変ミラーとレンズとからなり、ズームあるいは変倍を行うことを特徴とする光学系。

【0230】〔228〕 可変ミラーを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上60度以下であることを特徴とする可変ミラーを有する光学系。

【0231】〔229〕 可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上60度以下であることを特徴とする可変ミラーを有する光学系。

【0232】〔230〕 可変ミラーを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が4度以下であることを特徴とする可変ミラーを有する光学系。

【0233】〔231〕 可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が4度以下であることを特徴とする可変ミラーを有する光学系。

【0234】〔232〕 複数の可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上60度以下であることを特徴とする可変ミラーを複数有する光学系。

【0235】〔233〕 複数の可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上60度以下であることを特徴とする可変ミラーを複数有し、ズームあるいは変倍を行うことを特徴とする光学系。

【0236】〔234〕 複数の可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上44度以下であることを特徴とする可変ミラーを複数有する光学系。

【0237】〔235〕 複数の可変ミラーとレンズを有し、可変ミラーへの光軸の入射角が5度以上44度以下

である可変ミラーを複数有することを特徴とするズームあるいは変倍を行う光学系。

【0238】〔236〕 可変ミラーを含む光学系あるいは光学系の一部への入射光軸と射出光軸とをある平面上に投影したとき、それらが交叉することを特徴とする光学系。

【0239】〔237〕 物体側より順に、負の屈折力の第1群と、正の屈折力の第2群で構成され、第1群と第2群間に1面の反射面を有し、該反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであることを特徴とする光学系。

【0240】〔238〕 物点が略無限遠の際に、形状可変ミラーの形状が略平面であることを特徴とする上記237記載の光学系。

【0241】〔239〕 形状可変ミラーの面形状が自由曲面であることを特徴とする上記237記載の光学系。

【0242】〔240〕 物体側より順に、負の屈折力の第1群と、複数の反射面を有する第2群と、正の屈折力の第3群とからなり、第2群の少なくとも1つの反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであることを特徴とする光学系。

【0243】〔241〕 物点が略無限遠の際に、形状可変ミラーの形状が略平面であることを特徴とする上記240記載の光学系。

【0244】〔242〕 形状可変ミラーの面形状が自由曲面であることを特徴とする上記240記載の光学系。

【0245】〔243〕 第2群は、物体側より順に、第1の反射面と第2の反射面と第3の反射面を有し、第2反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであることを特徴とする上記240記載の光学系。

【0246】〔244〕 レンズ媒質中に屈折率分布を有する屈折率分布レンズと、少なくとも1面の反射面を有し、該少なくとも1つの反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであることを特徴とする光学系。

【0247】〔245〕 屈折率分布レンズが正の屈折力を有することを特徴とする上記244記載の光学系。

【0248】〔246〕 光学系中に少なくとも1面の反射面を有し、光学系を収納する際に前記反射面が移動し、少なくとも1枚の形状可変ミラーを用いたことを特徴とする光学系。

【0249】〔247〕 前記反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであることを特徴とする上記246記載の光学系。

【0250】〔248〕 反射面を少なくとも3面有し、少なくとも1つの反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであり、結像位置にお

ける画面中心を通過する光線を光軸とした際に、該光軸が光学系第1面へ入射する入射方向と結像位置へ入射する方向とが略一致していることを特徴とする光学系。

【0251】〔249〕 レンズ作用を有するプリズムと反射面とで構成されたことを特徴とする上記248記載の光学系。

【0252】〔250〕 反射面を少なくとも3面有し、少なくとも1つの反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであり、光ファイバーからの入射光線を他の光ファイバーへ導くことを特徴とする光学系。

【0253】〔251〕 レンズ作用を有するプリズムと反射面とで構成されたことを特徴とする上記250記載の光学系。

【0254】〔252〕 反射面を少なくとも3面有し、少なくとも1つの反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーであり、略等倍結像することを特徴とする光学系。

【0255】〔253〕 レンズ作用を有するプリズムと反射面とで構成されたことを特徴とする上記252記載の光学系。

【0256】〔254〕 複数のレンズ群と、反射面が形状を変えることで焦点距離を変化させる少なくとも1面の形状可変ミラーを有し、少なくとも1つのレンズ群が光軸上を移動することで変倍作用を行い、変倍に伴うピント位置のずれを前記形状可変ミラーで補正することを特徴とする光学系。

【0257】〔255〕 物体側より順に、負の第1群と、正の第2群と、それ以降の群で構成され、第2群が光軸上を移動することで変倍作用を行うことを特徴とする上記254記載の光学系。

【0258】〔256〕 第1群と第2群間に反射面を有することを特徴とする上記254記載の光学系。

【0259】〔257〕 物体が略無限遠の際に、形状可変ミラーの形状が略平面であることを特徴とする上記254記載の光学系。

【0260】〔258〕 形状可変ミラーの面形状が自由曲面であることを特徴とする上記254記載の光学系。

【0261】〔259〕 レンズ群と可変ミラーを有し、少なくとも1つのレンズ群が光軸上を移動することで変倍作用を行い、物体距離変化あるいは変倍に伴うピント位置のずれ、あるいは、物体距離変化あるいは変倍に伴う収差の変動を前記可変ミラーで補正することを特徴とする光学系。

【0262】〔260〕 レンズ群と可変ミラーを有し、ズーム時には少なくとも1つのレンズ群が光軸上を移動し、ピント合わせを行う場合には前記可変ミラーの光線反射作用が変化することを特徴とする光学系。

【0263】〔261〕 レンズ群と可変ミラーを有

し、少なくとも1つのレンズ群が移動することで変倍作用を行い、物体距離変化あるいは変倍に伴うピント位置のずれ、あるいは、物体距離変化あるいは変倍に伴う収差の変動を前記可変ミラーで補正することを特徴とする光学系。

【0264】〔262〕 レンズ群と可変ミラーを有し、ズーム時には少なくとも1つのレンズ群が移動し、ピント合わせを行う場合には前記可変ミラーの光線反射作用が変化することを特徴とする光学系。

【0265】以上の中で、条件式は数式的に同値であれば、他の表現を用いた条件式でもよい。

【0266】

【発明の実施の形態】以下、本発明の光学装置の実施例について説明する。

【0267】図1は、本発明の1例の光学装置の構成を示す図であり、光学特性可変ミラー9を用いたデジタルカメラのファインダーの例を示している。もちろん、銀塩フィルムカメラにも使える。まず、光学特性可変ミラー9について説明する。

【0268】光学特性可変ミラー9は、アルミコーティングされた薄膜（反射面）9aと複数の電極9bからなる光学特性可変ミラー（以下、単に可変ミラーと言う。）であり、11は各電極9bにそれぞれ接続された複数の可変抵抗器、12は可変抵抗器11と電源スイッチ13を介して薄膜9aと電極9b間に接続された電源、14は複数の可変抵抗器11の抵抗値を制御するための演算装置、15、16及び17はそれぞれ演算装置14に接続された温度センサー、湿度センサー及び距離センサーで、これらは図示のように配設されて1つの光学装置を構成している。

【0269】なお、対物レンズ902、接眼レンズ901、及び、プリズム4、二等辺直角プリズム5、ミラー6の各面は、平面でなくてもよく、球面、回転対称非球面の他、光軸に対して偏心した球面、平面、回転対称非球面、あるいは、対称面を有する非球面、対称面を1つだけ有する非球面、対称面のない非球面、自由曲面、微分不可能な点又は線を有する面等、いかなる形状をしてもよく、さらに、反射面でも屈折面でも光に何らかの影響を与え得る面ならばよい。以下、これらの面を総称して被折曲面という。

【0270】また、薄膜9aは、例えば、P.Rai-choudhury 編、Handbook of Microlithography, Micromachining and Microfabrication, Volume 2: Micromachining and Microfabrication, P495, Fig. 8.58, SPIE PRESS 刊、Optics Communication, 140巻 (1997年) P187 ~ 190 に記載されているメンブレンミラーのように、複数の電極9bとの間に電圧が印加されると、静電気力により薄膜9aが変形してその面形状が変化するようにしており、これにより、観察者の視座に合わせたピント調整ができるだけでなく、さらに、レンズ901、902及び

／又はプリズム4、二等辺直角プリズム5、ミラー6の温度や湿度変化による変形や屈折率の変化、あるいは、レンズ枠の伸縮や変形及び光学素子、枠等の部品の組立誤差による結像性能の低下が抑制され、常に適性にビント調整並びにビント調整で生じた取差の補正が行われ得る。

【0271】本実施例によれば、物体からの光は、対物レンズ902及びプリズム4の各入射面と射出面とで屈折され、可変ミラー9で反射され、プリズム4を透過して、二等辺直角プリズム5でさらに反射され(図1中、光路中の+印は、紙面の裏側へ向かって光線が進むことを示している)。ミラー6で反射され、接眼レンズ901を介して眼に入射するようになっている。このように、レンズ901、902、プリズム4、5、及び、可変ミラー9によって、本実施例の光学装置の観察光学系を構成しており、これらの各光学素子の面形状と肉厚を最適化することにより、物体像の取差を最小にすることができるようになっている。

【0272】すなわち、反射面としての薄膜9aの形状は、結像性能が最適になるように演算装置14からの信号により各可変抵抗器11の抵抗値を変化させることにより制御される。すなわち、演算装置14へ、温度センサー15、湿度センサー16及び距離センサー17から周囲温度及び湿度並びに物体までの距離に応じた大きさの信号が入力され、演算装置14は、これらの入力信号に基づき周囲の温度及び湿度条件と物体までの距離による結像性能の低下を補償すべく、薄膜9aの形状が決定されるような電圧を電極9bに印加するように、可変抵抗器11の抵抗値を決定するための信号を出力する。このように、薄膜9aは電極9bに印加される電圧すなわち静電気で変形させられるため、その形状は状況により非球面を含む様々な形状をとる。なお、距離センサー17はなくてもよく、その場合、固体撮像素子8からの像の信号の高周波成分が略最大になるように、デジタルカメラの撮像素子3を動かす、その位置から逆に物体

$$1/n > \sin \theta$$

を満たす必要がある。ここで、 $\theta$ は、プリズム4内の面4Aに対する光線の入射角である。式(1)は、可変ミラー9に対向して設けられたプリズム4以外の光学素子についても成り立つ。

【0278】また、可変ミラー9の面形状であるが、電圧が印加されていない場合は平面であるが、電圧が印加された場合、図2の太線部で示すような凹双曲面の一部であるといふ。その理由は、以下に述べる通りである。

【0279】図2で、 $P_1$ 、 $P_2$ は双曲線面の焦点点である。対物レンズ902からの光線が焦点 $P_2$ へ向かって進むとき、この光線は無収差で点 $P_1$ に結像させるには、可変ミラー9の形状は、点 $P_1$ 、 $P_2$ を焦点とする凹双曲面であればよいからである(久保田広著「光

距離を算出し、可変ミラーを変形させて観察者の眼にビントが合うようにすればよい。

【0273】また、薄膜9aをポリイミド等の合成樹脂で製作すれば、低電圧でも大きな変形が可能であるので好都合である。なお、プリズム4と可変ミラー9を一体的に形成してユニット化することができるが、このユニットは本発明による光学装置の1例である。

【0274】また、図示を省略したが、可変ミラー9の基板上に固体撮像素子8をリソグラフィプロセスにより一体的に形成してもよい。

【0275】また、レンズ901、902、プリズム4、5、ミラー6は、プラスチックモールド等で形成することにより任意の所望形状の曲面を容易に形成することができ、製作も簡単である。なお、本実施例の撮像装置では、レンズ901、902がプリズム4から離れて形成されているが、レンズ901、902を設けることなく取差を除去することができるようにプリズム4、5、ミラー6、可変ミラー9を設計すれば、プリズム4、5、可変ミラー9は1つの光学ブロックとなり、組立が容易となる。また、レンズ901、902、プリズム4、5、ミラー6の一部あるいは全部をガラスで製作してもよく、このように構成すれば、さらに精度の良い撮像装置が得られる。

【0276】なお、図1の例では、演算装置14、温度センサー15、湿度センサー16、距離センサー17を設け、温湿度変化、物体距離の変化等も可変ミラー9で補償するようにしたが、そうではなくてもよい。つまり、演算装置14、温度センサー15、湿度センサー16、距離センサー17を省き、観察者の視度変化のみを可変ミラー9で補正するようにしてもよい。

【0277】また、可変ミラー9がプリズム4のプリズム面4Aと対向して設けられる場合、光線はプリズム面4Aで全反射せずに透過して可変ミラー9に入射する必要がある。プリズム4の屈折率を $n$ とすると、

$$\dots (1)$$

学」P136～137(岩波書店 1965年12月20日刊)参照)。

【0280】また、対物レンズ902がない場合、平行光束が可変ミラー9に入射することになるので、可変ミラー9の形状は凹散放物面の一部とすればよい。

【0281】また、対物レンズ902が凹レンズの場合、図3に示すように、可変ミラー9の左方 $P_2$ に凹レンズの像ができるので、可変ミラー9の形状は凹楕円面の太線部で示す一部であればよい。

【0282】もちろん、可変ミラー9で反射後、光束が発散光束となる場合は、凹双曲面とすればよい。

【0283】高精度を要求しない用途、あるいは、他の光学素子で取差のキャンセルが可能な場合、軸外物点の結像性能を考慮する場合等では、上記3つの非球面(回

転楕円面、回転放物面、回転双曲面)を球面、トーリック面、非同転対称な二次曲面(例えば、双曲放物面、楕円放物面、アナモルフィック面、等)で近似してもよい。

【0284】球面、回転楕円面、回転放物面、回転双曲面の4つを合わせて回転二次曲面と呼ぶが、何れも回転

$$\sum_{i=0}^2 \sum_{j=0}^2 \sum_{k=0}^2 C_{ijk} x^i y^j z^k = 0 \quad \dots (1-1)$$

を満たす曲面を指す。i、j、kは0、1、2の何れかである。

【0286】以上は、光軸上の物点からの光束を無収差で結像するための条件であるので、実際には光軸外の物点からの光束の結像及び他の光学素子の収差も考慮する必要がある、最良的可変ミラー9の形状は回転二次曲面からずれてくる。このズレ量は、光学系にもよるが、最小二乗法等で可変ミラー9の形状を近似する二次曲面を $\Delta < (1/5) \times D$

を満たすといふ。ここで、Dは可変ミラー9の光束通過部分の面積と等面積の円の直径である。

【0289】なお、本発明について略全般に言えることであるが、可変ミラー9に入射する光線は面に對して斜めに入射するのがよい。つまり、斜入射の状態である。なぜなら、面に垂直な光線が入射すると、反射光は面に垂直に進むことになり、既に通過した光学系を逆進するだけだからである。

【0290】次に、可変ミラー9の構成について述べる。

【0291】図4は、可変ミラー9の別の実施例を示しており、この実施例では、薄膜9aと電極9bとの間に圧電素子9cが介装されていて、これらが支持台23上に設けられている。そして、圧電素子9cに加わる電圧を各電極9b毎に変えることにより、圧電素子9cに部分的に異なる伸縮を生じさせて、薄膜9aの形状を変えることができる。図中、24は演算装置14に接続された振れ(ブレ)センサーであって、例えばデジタルカメラの振れを検知し、振れによる像の乱れを補償するように薄膜9aを変形させるべく、演算装置14及び可変抵抗器11を介して電極9bに印加される電圧を変化させる。このとき、温度センサー15、湿度センサー16及び距離センサー17からの信号も同時に考慮され、ピント合わせ、温湿度補償等が行われる。この場合、薄膜9aには圧電素子9cの変形に伴う応力が加わるので、薄膜9aの厚さはある程度厚めに作られて相応の強度を持たせるようにするのがよい。

【0292】図7は、可変ミラー9のさらに他の実施例を示している。この実施例は、薄膜9aと電極9bの間

の軸はX軸である。X軸とは、図2、図3に示すように、焦点が位置する軸のことである。

【0285】なお、回転対称二次曲面と回転非対称な二次曲面を合わせて二次曲面と呼ぶことにする。二次曲面とは、x、y、zについての二次式で表される曲面のことである。つまり、方程式で表せば、

$$\dots (1-1)$$

求めたとき、光束透過範囲内で、その二次曲面からのズレ $\Delta$ は、最大でも1mm以内になるのがよい。これ以上ズレ量が大きくなると、光軸上の光束の結像性能が低下したりして、問題が増える。

【0287】ただし、光学系に高性能を要求しない用途では、 $\Delta$ は10mm以内であればよい。

【0288】あるいは、同じ理由で、

$$\dots (2)$$

に介置される圧電素子が逆方向の圧電特性を持つ材料で作られた2枚の圧電素子9c及び9c'で構成されている点で、図4に示された実施例とは異なる。すなわち、圧電素子9cと9c'が誘電性結晶で作られているとすれば、結晶軸の向きが互いに逆になるように配置される。この場合、圧電素子9cと9c'は電圧が印加されると逆方向に伸縮するので、薄膜9aを変形させる力が図4に示した実施例の場合よりも強くなり、結果的にミラー表面の形を大きく変えることができるという利点がある。

【0293】圧電素子9c、9c'に用いる材料としては、例えばチタン酸バリウム、ロッシェル塩、水晶、電気石、リン酸二水素カリウム(KDP)、リン酸二水素アンモニウム(ADP)、ニオブ酸リチウム等の圧電物質、同物質の多結晶、同物質の結晶、 $PbZrO_3$ と $PbTiO_3$ の固溶体の圧電セラミックス、二フッ化ポリビニル(PVDF)等の有機圧電物質、上記以外の強誘電体等があり、特に有機圧電物質はヤング率が小さく、低電圧でも大きな変形が可能であるので、好ましい。なお、これらの圧電素子を利用する場合、厚さを不均一にすれば、上記実施例において薄膜9aの形状を適切に変形させることも可能である。

【0294】図8は、可変ミラー9のさらに他の実施例を示している。この変形例では、圧電素子9cが薄膜9aと電極9dとにより挟持され、薄膜9aと電極9d間に演算装置14により制御される駆動回路25を介して電圧が印加されるようになっており、さらにこれとは別に、支持台23上に設けられた電極9bにも演算装置14により制御される駆動回路25を介して電圧が印加されるように構成されている。したがって、この実施例では、薄膜9aは電極9dとの間に印加される電圧と電極9bに印加される電圧による静電気力とにより二重に変

形され得、上記実施例に示した何れのものよりもより多くの変形パターンが可能であり、かつ、応答性も速いという利点がある。

【0295】図9は、可変ミラー9のさらに他の実施例を示している。この実施例は、電磁気力を利用して反射面の形状を変化させるようにしたもので、支持台23の内部底面上には永久磁石26が、頂面上には強化シリコン又はポリイミド等からなる基板9eの周縁部が載置固定されており、基板9eの表面にはアルミニウム等の金属コートで作られた薄膜9aが付設されており、可変ミラー9を構成している。基板9eの下面には複数のコイル27が配設されており、これらのコイル27はそれぞれ駆動回路28を介して演算装置14から出力信号により、したがって、各センサー15、16、17、24からの信号によって演算装置14において求められる光学系の変化に対応した演算装置14からの出力信号により、各駆動回路28から各コイル27にそれぞれ適当な電流が供給されると、永久磁石26との間に働く電磁気力で各コイル27は反発又は吸着され、基板9e及び薄膜9aを変形させる。

【0296】この場合、各コイル27にはそれぞれ異なる量の電流を流すようにすることもできる。また、コイル27は1個でもよいし、永久磁石26を基板9eに付設し、コイル27を支持台23の内部底面に設けるようにしてもよい。また、コイル27はソレノイド等の手法で作るとよく、さらに、コイル27には強磁性体よりなる鉄心を入れるようにしてもよい。

【0297】図10は、可変ミラー9のさらに他の実施例を示している。この実施例では、基板9eの下面に薄膜コイル28<sup>\*</sup>が設けられ、これに對向して支持体23の内部底面上にコイル27が設けられている。そして、薄膜コイル28<sup>\*</sup>には必要に応じて適切な電流を供給するための可変抵抗器11、電源12及び電源スイッチ13が接続されている。また、各コイル27にはそれぞれ可変抵抗器11が接続されており、さらに、各コイル27と可変抵抗器11に電流を供給するための電源12とコイル27に流す電流の方向を変えるための切換え兼電源開閉用のスイッチ29が設けられている。したがって、この実施例によれば、可変抵抗器11の抵抗値をそれぞれ変えることにより、各コイル27と薄膜コイル28<sup>\*</sup>との間に働く電磁気力を変化させ、基板9eと薄膜9aを変形させて、可動ミラーとして動作させることができる。また、スイッチ29を反転しコイル27に流れる電流の方向を変えることにより、薄膜9aを凹面にも

$P < \lambda$

を満たすようになっている。ここで、 $\lambda$ は光の波長で、可視光であれば $\lambda = 380 \text{ nm} \sim 700 \text{ nm}$ 程度である。ツイストネマチック液晶31dは、上記式(3)を満たすとき、入射光の偏光方向に関係なく屈折率が略等方向的になるので、偏光板を設けなくてもボケのない可変

凸面にも変えることができる。

【0298】この場合、薄膜コイル28<sup>\*</sup>の構造密度を、図11に示すように、場所によって変化させることにより、基板9e及び薄膜9aに所望の変形を与えるようにすることもできる。また、図12に示すように、コイル27は1個でもよいし、また、これらのコイル27には強磁性よりなる鉄心を挿入してもよい。また、支持台23により形成される空間内に磁性流体を充填すれば、電磁気力はさらに強くなる。

【0299】図13は、可変ミラー9のさらに他の実施例を示している。この実施例では、基板9eは鉄等の強磁性体で作られており、反射膜として薄膜9aはアルミニウム等からなっている。この場合、薄膜コイルを設けなくてもすむから、例えば図10に示した実施例に比べると、構造が簡単で、製造コストを低減することができる。また、電源スイッチ13を切換え兼電源開閉用スイッチ29(図10参照)に置換すれば、コイル27に流れる電流の方向を変えることができ、基板9e及び薄膜9aの形状を自由に変わることができる。図14はこの実施例におけるコイル27の配置を示し、図15はコイル27の他の配置例を示しているが、これらの配置は、図9及び図10に示した実施例にも適用することができる。なお、図16は、図9に示した実施例において、コイル27の配置を図15に示したようにした場合に達する永久磁石26の配置を示している。すなわち、図16に示すように、永久磁石26を放射状に配置すれば、図9に示した実施例に比べて、微妙な変形を基板9e及び薄膜9aに与えることができる。また、このように電磁気力を用いて基板9e及び薄膜9aを変形させる場合(図9、図10及び図13の実施例)は、静電気力を用いた場合よりも低電圧で駆動できるという利点がある。

【0300】図17は、本発明による光学装置の第2実施例を示す図で、電子ビューファインダーの例である。この実施例は、LCD(液晶ディスプレイ)45からの光をプリズム30を介して覗く導くのに、液晶可変焦点レンズをミラーの前面に配置して異なる液晶可変ミラー31を用いた点で、前記の実施例とは異なる。液晶可変ミラー31は、可変ミラーの1例である。液晶可変ミラー31は、透明電極31aと、曲面形状の基板31bの表面に塗布されたミラーを兼ねた分層電極31cとの間に、ツイストネマチック液晶31dを充填することにより構成されている。ツイストネマチック液晶31dの螺旋ピッチPは、

$\dots (3)$

焦点ミラーが得られる。

【0301】なお、この光学装置を低コストのデジタルカメラの電子ビューファインダーとして用いる場合には、ツイストネマチック液晶31dの螺旋ピッチPは、

$$P < 1.5 \text{ a}$$

であっても、実用上使用できる場合もある。ツイストネマチック液晶の代わりに上記式(3)、(4)を満たす螺旋構造を持つ液晶、例えばコレステリック液晶やスメクティック液晶等を用いてもよい。また、ツイストネマチック液晶の代わりに、高分子分散液晶、高分子安定化液晶を用いてもよい。液晶の代わりに電気によって屈折率の変わる物質を用いてもよい。

【0302】液晶として用いることができる液晶物質の例としては、コレステリック液晶、スメクチック液晶、スメクチックC\*液晶、強誘電性液晶、反強誘電性液晶、トラン系液晶、ジフルオロスチルベン系低粘性化合物、バナナ型液晶、ディスコチック液晶、並びに、それらを用いた高分子安定化液晶、高分子分散液晶があり、特に高分子安定化液晶は液晶分子の配向を制御しやすいのでよい。

【0303】また、強誘電性液晶、反強誘電性液晶は応答速度が上げられるので、速いプレモ補正できてよい。

【0304】上記液晶可変ミラー31において、電極31a、31c間に電圧を印加すると、図18に示されるように、液晶31dの方向が変わり、入射光に対する屈折率が低下するので、液晶可変ミラー31の反射作用、例えば焦点距離が変化する。したがって、視度調整と共

$$\Delta B = (1/2) \times H$$

であれば、薄膜9aが変形したときの電場の変化が最も少ない。なお、Hは形状変化の最大量を示すものであ

$$(1/1000) \times H \leq \Delta B \leq 10 H$$

の範囲で電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5の配置と共に、適宜 $\Delta B$ を選べばよい。

$$(1/10) \times H \leq \Delta B \leq 2 H$$

を満たすように $\Delta B$ を選べば、大体的場合において制御しやすくなる。

【0309】式(6)、(7)で $\Delta B$ が上限を越えると、薄膜9aの制御がし難くなり、 $\Delta B$ が下限を下回ると、電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5の高さに差を付ける効果が減少してしまう。

【0310】図20は、電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5を曲面上に形成した静電駆動ミラー9Uで、図19と効果は同様である。式(5)～(7)もそのまま適用できる。また、複数の電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5の位置を同一平面からずらすことで、薄膜9aの変形の仕方をコントロールしてもよい。

【0311】図21はその1例で、薄膜9aの中間部の変形量を大きく、中心部の変形量を小さくした例である。この場合、 $\Delta B$ は電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5の平均の高さからの最大の電極のズレ量と定義する。式(5)～(7)は同様に当てはまる。

【0312】このように複数の電極の位置を平面からずらして可変ミラーの形状を制御しやすくなることは、本

$$\cdots (4)$$

に、各可変抵抗器11の抵抗値を温度変化や撮影時のブレに対応して適宜調整するようにすれば、プリズム30の温度変化に対する補償や観察時の振れ防止を行うことが可能となる。また、電極31a、31c間に加わる電圧を変化させる代わりに、印加する電圧の周波数を変化させてもよい。液晶分子配列を変えることができ、可変焦点が実現できる。

【0305】図19は、本発明に用いる1例の静電駆動ミラー9Tを示す図であり、電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5が同一平面にないのが特徴である。電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5は異なる基板23A、23B、23C上に形成されており、異なる平面上に配置されている。このようにすると、静電駆動ミラー9Tに電圧が加わり、薄膜9aが凹込んだ場合でも、中央部の電極9b3との距離がそれほど縮まらないので、薄膜9aと電極9b3の間の電場が強くなりすぎず、薄膜9aの形状の制御がしやすいメリットがある。

【0306】いま、静電駆動ミラー9Tに加わる正負電極間の電位差は一定値に固定されているとする。電極9b1、9b2、9b3、9b4、9b5の最大の高さを $\Delta B$ とすれば、

$$\cdots (5)$$

る。

【0307】実用的には、

$$\cdots (6)$$

【0308】また、

$$\cdots (7)$$

発明の他の可変ミラー、つまり、電磁ミラー、液晶可変ミラー、圧電素子を利用したミラー等にも適用でき、式(5)～(7)は同様に当てはまる。

【0313】なお、本発明のいくつかの実施例では、拡張曲面プリズム4、5、30等を用いるが、それらの代わりに、図22に示したような拡張曲面を有する反射鏡60を用いてもよい。反射鏡60の反射面の形状は拡張曲面になっている。この場合には、拡張曲面プリズムに比べて中空のため重量が軽くなるという利点がある。図22は、電子撮像装置(デジタルカメラ又はテレビカメラ)の例である。可変ミラー9でピント調整、ブレ防止等が可能である。また、図23に示すように、本発明の可変ミラー9を2つ以上用いて光学系を形成してもよい。この場合には、例えば振れ防止とピント調整とを別々の可変ミラー9で行うことができ、光学設計の自由度が増す。また、1つの光学系で本発明の可変ミラー9を2つ以上用いて、光学系のズームとピント調整と振れ防止等を行うようにすることもできる。図23はデジタルカメラの例であり、符号20は、拡張曲面プリズムであり、33はレンズである。



【0314】また、撮影時に可変ミラー9の反射面を1つの形状に固定して1つの画像を撮影し、次に可変ミラー9の反射面を変化させてもう1枚の画像を撮影し、2枚をずらして重ね合わせ、解像力を向上させた画像を撮影してもよい。このとき、2枚の画像のずらし量は撮像素子の1画素の1/2程度とするのがよい。2枚以上の画像を同様にずらして撮影し、合成してもよい。

【0315】本発明の光学装置に共通して言えることであるが、可変ミラーは光学系の絞りの近傍に置くことよい。絞りの近傍では光線高が低いので、可変ミラーを小型にすることができ、応答速度、コスト、重量の面で有利である。

【0316】図24は、本発明の1例で、カメラ又はデジタルカメラ又は動画記録装置、例えばカムコーダカメラ用のズームファインダー61の例であり、-x方向から見た図である。図25は+y方向から見たズームファインダー61である。

【0317】プリズム62、63と2つの可変ミラー91、92とで、ボロミ型プリズムのような折曲光路を形成している。ケプラー式光学系を用いた観察装置の1例である。プリズム62、63は平面で構成された通常の三角プリズムでもよいし、何れかの面を拡張曲面としてもよい。

【0318】可変ミラー91、92の面の形を変化させることで、ズームと視度調整の両方を実現できる。レンズを動かすことなしに、ズーム、視度調整ができるメリットがある。また、ズーム時にレンズを移動させる音が発生しないメリットがあり、これは特に音声も収録するカムコーダのファインダーの場合にメリットがある。

【0319】カムコーダの撮像素子に可変ミラーを用いてズームを行う場合にも、音の出ないメリットがある。

【0320】カムコーダ以外の動画記録装置、電子動画記録装置においても同様のメリットがある。

【0321】図26は、本発明の1例で、デジタルカメラ用の一眼レフ光学系である。自由曲面プリズムの長手方向の両側に可変ミラーを配置し、さらに長手方向の両側に撮像素子を配置した例である。また、長手方向の片側に撮像素子があり、その反対側に撮像素子と可変ミラーが配置されている。可変ミラー93、94でズームとオートフォーカスを行い、固体撮像素子8上に像を結ぶ。可変ミラー93、94にズームの代わりには可変焦点調節機能を持たせ、ヒントは別途合わせてもよい。

【0322】可変ミラー93、94でケプラー式ファインダーのズームと視度調整を行う。ファインダー光路は、レンズ64→可変ミラー93→プリズム20→プリズム65（ここで光路はプリズム20の裏側へ曲がる。）→可変ミラー94→接眼レンズ901の順であ

る。

【0323】符号66は半透過コーティングであり、撮像素子光路は、レンズ64→可変ミラー93→プリズム20→可変ミラー94→レンズ67→水晶ローパスフィルター68→赤外カットフィルター69→固体撮像素子8の順である。符号70は透明電極で、導膜9aとの間に電圧を加えることによって導膜9aを凸面にすることもできるし、あるいはすでに説明した可変ミラー9のように凹面にすることもできる。

【0324】このように、可変ミラー93は形状変化の大きい可変ミラーとして動作可能である。プリズム20の各面は拡張曲面となっている。プリズム65の各面は平面でもよいし、拡張曲面でもよい。

【0325】図26の例は、ズームを行っても音が発生しないメリットもある。図26の光学系は、カムコーダ、テレビカメラにも使える。

【0326】なお、本発明に共通して言えることであるが、拡張曲面プリズム、レンズ、プリズム、ミラー、拡張曲面ミラー、あるいは、それらを支える枠、撮像素子を支える枠は、プラスチック等の合成樹脂で作ると、安価にできいい。そして、合成樹脂の温度変化による光学性能の低下は、可変ミラー等の光学特性可変光学素子の光指向作用を変化させて補正しようとする。

【0327】図27は、本発明の別の1例で、一部に光透過部分を有する可変ミラー96を用いたグロブリー光反射望遠鏡の例である。可変ミラー96の反射膜96aには、一部反射コーティングを行わない部分72が設けられている。電極96bの中央にも透明部73が設けられている。この部分には電極を設けなくてもいいし、あるいは透明電極を設けてもよい。可変ミラー9と96とで、ズーム、フォーカシングの両方が可能な望遠鏡を形成している。焦点面74に撮像素子を置けば、撮像できるし、接眼レンズ901を焦点面74の後方に置けば、眼視観察もできる。

【0328】図28は、静電駆動の可変ミラー9J、9Kを用いたズーム式ガリレオ式ファインダーの1例であり、ガリレオ式光学系を用いた観察装置の1例である。カメラ、デジタルカメラ、オペラグラス等に用いられる。四レンズ76→可変ミラー9J→可変ミラー9K→凸レンズ77と物体からの光が進み、眼に入る。可変ミラー9K、9Jの電源12Bは液晶表示装置45Bの照明装置78と共用で、共通電源が使えるので、コンパクトになり便利である。照明装置78の代わりにストロボ等他の電気装置の電源と可変ミラー9J、9Kの電源を共用してもよい。図28の光学系は、眼から見ると、観察者の視度、例えばマイナスイディオプターになるように可変ミラー9J、9Kは演算装置14によって制御される。

【0329】そして、可変ミラー9Jの凹反射面としての作用が弱く、可変ミラー9Kの凹反射面としての作用

が強いとき、広角の、可変ミラー9Jの凹反射面としての作用が強く、可変ミラー9Kの凹反射面としての作用が弱いとき、望遠の、ガリレオ式ファインダーとして働く。

【0330】図28のファインダー光学系は、図29に示すように、観察方向（図28のマイナスz方向）がカメラ又はデジタルカメラ79の厚さ方向（図29のz'方向）と20°以内で平行になるように設置すれば、カメラ又はデジタルカメラ79は小型にでき便利である。

【0331】図30は、光学特性可変ミラー9J、9Kを用いた撮像装置、デジタルカメラ、VTRカメラ用の撮像光学系の例である。2つの拡張曲面プリズム20

$$0.0001 \leq |HJ/HK| < 10000 \quad \cdots (8)$$

を満たすといふ。なぜなら、この範囲を越えると一方の可変ミラーの変形量が大きくなりすぎ、ミラーの製作、

$$0.001 \leq |HJ/HK| < 1000 \quad \cdots (8-1)$$

を満たすと、製作が容易になりよい。また、

$$0.1 \leq |HJ/HK| < 10 \quad \cdots (9)$$

を満たすようにすればさらによい。この範囲なら、同一の可変ミラーを2個用いることも可能になってくるからである。

【0334】3つ以上の可変ミラーがある場合は、それらの中で最大の変形量をHK、最小の変形量をHJとすれば、式(8)、(9)は同様になり立つ。

【0335】可変ミラー9J、9Kの形状の制御は、演算装置14によって行われるが、焦点距離、物体距離で決まる可変ミラー9J、9Kの形状の情報をメモリ14Mにロックアップテーブル等で蓄えておき、それに従って形状を制御するとよい。

【0336】図31は、本発明の1例で、静電駆動の可変ミラー9Jを用いたデジタルカメラあるいは視鏡の電子内視鏡用の撮像装置である。図中、符号81、82は何れも回転対称な曲面を持つ光学素子である。つまり、例えば、通常の球面レンズ、非球面レンズ等である。物体距離の変動に伴って薄膜9aの形状を変化させることで、ピント調整、ピント調整に伴う収差変動の補正等を行うことができる。従来の光学系に比べ、レンズを機械的に駆動しなくてよいメリットがある。また、反射面が1面のため、固体撮像素子8上の像は裏像になるが、電気的にあるいは画像処理で反転させればよい。

【0337】図32は、本発明の1例で、静電駆動の可変ミラー9Tを用いてピント合わせを行う斜視の電子内視鏡の例である。プリズム83の透過面83Aに対向して可変ミラー9Tが設けられている。プリズム83の面83Bは全反射するので、アルミコートは不要である。この例では、機械的レンズ駆動が不要で、かつ、偶数回反射なので裏像にならないメリットがある。

【0338】図33は、本発明の別の1例で、2つの静電駆動の可変ミラー9J、9Kを用いたズームのデジタルカメラあるいは電子内視鏡用の撮像装置である。V

J、20Kと、可変ミラー9J、9Kとで5回、つまり、奇数回反射面を有する撮像系を構成している。これまでの例と同様、拡張曲面プリズム20J、20Kでズーム（可変焦点のみ）とフォーカシングを実現している。奇数回反射のため、裏像（鏡像）が固体撮像素子8には形成されるが、電子回路あるいは情報処理装置によって出来た反転処理部14Bを経ることでその画像は反転され、正像となってLCD45あるいはプリンタ45Jに出力される。

【0332】ここで、可変ミラー9J、9Kの最大の変形量をHJ、HKとすると、

制御困難になってくるからである。

【0333】したがって、

$$0.001 \leq |HJ/HK| < 1000 \quad \cdots (8-1)$$

を満たすと、製作が容易になりよい。また、

$$0.1 \leq |HJ/HK| < 10 \quad \cdots (9)$$

TRカメラ、TVカメラにも用いることができる。図中、符号81、82、84は何れも回転対称な面を持つレンズである。可変ミラー9J、9Kの反射面の形状を変えることで、撮像する面角の変化とピント合わせを同時に行うことができる。なお、図33では、可変ミラー9Jの面の法線と可変ミラー9Kの面の法線とは略平行であるが、2つの法線の方向が互いの関係になるように可変ミラー9J、9Kを配置してもよい。つまり、このとき、図33の光学系は面対称でなくなる。そのとき、固体撮像素子8の撮像面は紙面に直交しなくなる。図31、図32の例ではその光学系は紙面について対称になっている。

【0339】なお、本発明に共通して言えることであるが、可変ミラーとして、流体、例えば空気、流体等を用いて反射面を変形させる図34に示したような可変ミラー87を用いてもよい。ピストン87を動かすことで流体87の量が変わり、反射面88の形状を変化させることができる。これは凹凸両面に変形できるメリットがある。

【0340】また、本発明に共通して言えることであるが、可変ミラーを用いてテレビカメラ、デジタルカメラ等の固体撮像素子を用いた撮像装置でオートフォーカスを行う場合、距離センサー等で得た距離情報に基づき、可変ミラーに加わる電流あるいは電圧を変化させてオートフォーカスを行うとよい。

【0341】また、あるいは、可変ミラーに加わる電流あるいは電圧を変化させつつ、物体を撮像して得られた画像のコントラストを検出し、コントラストが最大になった状態をもってピントが合ったと考え、オートフォーカスを行ってもよい。この場合、特に、画像の高周波成分のコントラストに着目してコントラストのピークを検出するといふ。

【0342】また、本発明に共通して言えることであるが、静電駆動の変ミラーの形状を制御する場合、正負2つの電極間の静電容量を調べてそれから正負の電極間の距離情報を得て、それから変ミラーの形状を求めて設計値の形状に近づけるように変ミラーを制御するとよい。2つの電極間の静電容量を調べるには、例えば2つの電極間に電圧を加えたとき以後の電流の時間変化を調べるとよい。

【0343】また、本発明に共通して言えることであるが、可変ミラーを駆動する電源は液晶ディスプレイ等の表示装置の電源あるいはストロボの電源と共用してもよい。共用すればコスト、軽量化等で有利である。

【0344】図35は、ヘッドマウンテッドディスプレイ(HMDと略記)142に可変ミラー9を用いた例である。電極9bに加わる電圧を変化させることで、視度調整に用いることができるが、それほどなく、LCD45に表示される画像の部分に応じた遠近感を与えることができるものである。図36に示すような花と山の画像が表示用電子回路192によってLCD45上に表示されているとする。花は近距離、山は遠距離にある。したがって、花の視度はマイナス、山の視度は略0となるように、駆動回路193で電極9bに加わる電圧を制御して薄膜9aを变形させれば、画像の部分に応じた遠近感を得ることができる。

【0345】図37は、本発明の1例で、拡張曲面プリズム101の表面にフォトニック結晶102で作ったホログラム反射鏡103を形成したものである。HMD142の1例である。ホログラム反射鏡103は、通常の反射の法則に従わない光線の反射が可能のため、HMDのデザインの自由度を増やすこと、収差の補正等に有効に役立てて便利である。

【0346】フォトニック結晶102は、図38に示すように、異なる波長と同程度がそれ以下の大きさ単位(図の白丸、黒丸、斜線丸)を規則的に並べたもので、リゾグラフィ、モールド等の手法で作ることができる。フォトニック結晶102は、写真感光材料、フォトリソマー等と比べて大量に正確にホログラムを作ることができる点等で優れている。

【0347】図39は、拡張曲面プリズム101の代わり、拡張曲面ミラー104を用いたもので、図37の例に比べて軽量にできるメリットがある。拡張曲面プリズム101の上のフォトニック結晶102は透過型のフォトニック結晶であり、反射型のフォトニック結晶と同様の特徴を有する。

【0348】以上の他、フォトニック結晶を有する光学素子はデジタルカメラ、内視鏡等の撮像光学系、ビューファインダーのような表示光学系、光信号処理又は伝送を行う光学系顕微鏡のような観察光学系等に用いてもよいのは言うまでもない。

【0349】フォトニック結晶は、レンズ、フィルタ等

の光学素子の表面に形成してもよい。レンズ表面に形成すれば、ホログラム型光学素子(HOE)等と同様の機能を併せ持つ光学素子が得られる。フォトニック結晶の屈折率が光学素子の屈折率より小さくなるようにすれば、反射防止効果も得られる。

【0350】また、図35、図37、図39の例に共通に言えることであるが、左右の眼に入る画像を異ならせて立体的に見せるHMDにおいて視線検知装置107を設け、両眼視野で生ずる物体距離にHMDの視度が合うようにするとよい。このようにすれば、両眼の観察像が融像し、自然な立体像が見られる。

【0351】図40は、例えば本発明の実施例に用いられている非球面レンズ、拡張曲面を有する光学素子の測定法の改良に関するものである。図40は、マッハツェンダー型干渉計200で非球面レンズの形状、屈折率分布、偏心等を測定する例で、基準レンズ201に対する被検レンズ202の形状、屈折率の差等がスクリーン203上に干渉縞として記録される。このとき、非球面レンズの形状によっては、図41に示すように、レンズ201、202の周辺部の光束Fがスクリーン203上で反転して結像する場合がある。反転するというのは、光束Fの上光線F1がスクリーン203上で光軸(Z軸)に近くなり、光束Fの下光線F2がスクリーン203上で光軸から離れてしまうことである。このようになると、被検レンズ202の面形状等は従来測定できないと考えられてきた。

【0352】そこで、本発明では、コンピュータ205によってテレビカメラ204で取り込んだ光束Fの信号を画像処理によって反転させ、かつ、歪曲収差等を補正するようにする。そのような干渉縞に対して通常の処理を行えば、被検レンズ202の面形状、屈折率分布、屈折率、偏心等の基準レンズ201に対する差を求めることができる。なお、図40中、符号206は干渉計の光源のレーザ、207はモニターTVを示す。

【0353】図42に○と×で光束F内の光線のスクリーン203上での位置を示したが、上記の画像処理は、これをコンピュータ205で画像処理を行って、図43で示すように、反転させるのである。

【0354】なお、内側の光束G、H等がスクリーン203上で光束Fと重なって困るときには、図41のように、遮蔽208を光軸に置けばよい。

【0355】図44は、本発明に用いられることもある非球面レンズ、あるいは、自由曲面レンズ、自由曲面プリズム、あるいは、拡張曲面レンズ、あるいは、拡張曲面プリズム、拡張曲面光学素子801の屈折率、屈折率の変化、屈折率の分布を測定する方法の説明図である。干渉測定時、被検レンズ801の表面の屈折率の影響を軽減するため、片面が被検レンズ801の非球面804の略逆の形状をしたキャンセラー802と、片面が被検レンズ801の球面806の略逆の形状をしたキャンセラ

ー803で被検レンズ801を両側から挟んである。図中、符号805は被検レンズ801の屈折率に略等しい屈折率を持つマッチングオイルで、必ずしも設けなくてもよい。なお、キャンセラー802、803の外側の面810は平面である。

【0356】このキャンセラー802、被検レンズ801、キャンセラー803の組み合わせを、図45に示すように、フィゾー型干渉計807の光路中に置き、ミラ

$$W(x, y) \approx 2 \{ (t_T - t) n_C + t n \} \quad \cdots (10)$$

となる。ここで、マッチングオイル805の厚さは薄いのので無視した。

$$n \approx (W / 2 - t_T n_C) / t + n_C \quad \cdots (11)$$

を得る。

【0358】したがって、式(11)より被検レンズ801の $n(x, y)$ を求めることができる。

【0359】同様にして、キャンセラー802、被検レンズ801、キャンセラー803の組み合わせを、図46に示すように、 $\beta$ だけ $z$ 軸に対して傾け、測定を行い、式(11)と同じ考え方で波面の解析を行い、光線 $m$ に沿った方向についての被検レンズの屈折率の平均値 $n_\beta(\beta)$ を求めることができる。

【0360】様々な $\beta$ について $n_\beta(\beta)$ を求めることで、X線CTの手法、例えばラドン変換を行い、被検レンズ801の屈折率分布 $n(x, y, z)$ を求めることができる。

【0361】この他、透過波面の解析から被検レンズあるいは光学素子の偏心を求めることもできる。

【0362】次に、実施例AへXとして、可変ミラーを用いた光学系の具体例及び具体的な数値値について説明する。

【0363】(実施例A) この実施例は、図47に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、4つの自由曲面の屈折面111〜114からなる自由曲面プリズム110を挟んで自由曲面プリズム110の長手方向の両側で屈折面112、113に面して2枚の自由曲面可変ミラー115、116を設け、小型化を達成し、ズームとピント合わせの両方を行う電子撮像系の光学系である。なお、図中、117はフィルター等の平行平板、118は撮像面(結像面)である。絞りは第1の可変ミラー115の面あるいはその近傍に配置されている。可変ミラー115の反対側の周辺に黒いコーティングを施すことで絞りを構成することができる。

$$\begin{aligned} 0 \leq |P_1| / P_{TOT} &< 1000 \\ 0 \leq |P_y| / P_{TOT} &< 1000 \end{aligned}$$

ここで、 $P_1$ は可変ミラーの光軸近傍の主曲率半径のうち、入射面に近い方の主曲率半径の逆数、 $P_y$ は可変ミラーの光軸近傍の主曲率半径のうち、入射面に遠い方の主曲率半径の逆数(後記の式(a)で自由曲面が表される場合であって、Y-Z面と平行な対称面が1つだけ存在

ー808で反射してきた透過波面 $W(x, y)$ をフィゾー型干渉計807で測定する。図中、符号809は参照面である。すると、 $z$ 方向の被検レンズ801の厚さを $t(x, y)$ 、被検レンズ801の屈折率の $z$ 方向平均値を $n(x, y)$ 、キャンセラー802、803の屈折率を $n_C$ 、キャンセラー802、被検レンズ801、キャンセラー803の総厚を $t_T$ とすると、

【0357】式(1)を $n$ について解いて、

時に、一方115は平面から凹に、もう一方116は凹から平面へと逆向きに変化する。この2枚の可変ミラー115、116は凸から凹、凹から凸と変化してはもちろよい。逆向きに変化しているからである。

【0365】撮像面118は、自由曲面プリズム110を挟んで一方の可変ミラー116とは自由曲面プリズム110の長手方向に対して反対側に、もう一方の可変ミラー115とは自由曲面プリズムの長手方向に対して同じ側に位置している。このように配置すると、全体の光学系を小型にできてよい。

【0366】なお、第1の可変ミラー115はフォーカス時にも変形する。この可変ミラー115は絞りにあるので、変形しても面角が変化し難いメリットがある。第2の可変ミラー116はズーム時に変形する。主光線の高さが光束半径より高いので、フォーカスをあまり変化させることなくズーム(あるいは変倍)を行うことができる。ズーム時には、第1の可変ミラー115も変形してよい(後記の数値データ参照)。

【0367】この実施例の数値データは後記するが、Fナンバーは、広角端で4.6、望遠端で5.8、焦点距離 $f_{TOT}$ は、広角端で5.8mm、望遠端で9.4mm、撮像面サイズは、 $3.86 \times 2.9$ mm、面角は、広角端で、対角面角が $45^\circ$ 、短辺方向面角が $28^\circ$ 、長辺方向面角が $36.8^\circ$ 、望遠端で、対角面角が $28^\circ$ 、短辺方向面角が $18^\circ$ 、長辺方向面角が $23^\circ$ である。

【0368】この実施例の場合も含めて、本発明の可変ミラーは、動作時の少なくとも1つの状態において、可変ミラーの少なくとも1つは、下式(12)又は(13)を満たすことが望ましい。

$$\begin{aligned} &\cdots (12) \\ &\cdots (13) \end{aligned}$$

する自由曲面の場合には、例えば $P_1 = 2C_\theta$ 、 $P_y = 2C_\phi$ で計算できる。)、 $P_{TOT} = 1/f_{TOT}$ であり、 $f_{TOT}$ は全系の焦点距離である。

【0370】なぜなら、 $|P_1| / P_{TOT}$  あるいは $|P_y| / P_{TOT}$  が式(12)又は(13)の下限の0に近

づく端面形状は平面あるいはシリンドリカル面に近づくので、面形状の制御がしやすくなり、一方、上限の1000を越え、取差の補正及び可変ミラーの製作が困難

$$0 \leq |P_I / P_{TOT}| < 100$$

$$0 \leq |P_V / P_{TOT}| < 100$$

を満たすといふ。

【0372】本発明の光学系に用いられる可変ミラーは、この実施例の場合も含めて、動作時の少なくとも1つの状態において、可変ミラーの少なくとも1つは、下

$$0.00001 < |\Delta P_I / P_{TOT}| < 1000 \quad \dots (14)$$

$$0.00001 < |\Delta P_V / P_{TOT}| < 1000 \quad \dots (15)$$

ここで、 $\Delta P_I$ 、 $\Delta P_V$  はそれぞれ  $P_I$ 、 $P_V$  の変化量である。

【0374】両式の  $|\Delta P_I / P_{TOT}|$ 、 $|\Delta P_V / P_{TOT}|$  の値が下限の0.00001を下回ると、可変ミ

$$0.00001 < |\Delta P_I / P_{TOT}| < 100 \quad \dots (14-1)$$

$$0.00001 < |\Delta P_V / P_{TOT}| < 100 \quad \dots (15-1)$$

を満たすといふ。

【0376】本発明の光学系に用いられる可変ミラーは、この実施例の場合も含めて、次の2式の少なくとも

$$0.00001 < |P_I| < 100 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (16)$$

$$0.00001 < |P_V| < 100 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (17)$$

$|P_I|$  又は  $|P_V|$  がそれぞれ式の上限の100を越え、ミラーは小さくなりすぎて製作が困難になり、下限の0.00001を下回ると、可変ミラーの効

$$0.001 < |P_I| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (16-1)$$

$$0.001 < |P_V| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (17-1)$$

を満たすといふ。

【0379】また、式(16-1)、(17-1)に代

$$0.005 < |P_I| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (16-2)$$

$$0.005 < |P_V| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (17-2)$$

を満たせばさらによい。

【0380】本発明の光学系に用いられる可変ミラーの少なくとも1つは、この実施例の場合も含めて、ある動

$$0.0001 < |\Delta P_I| < 100 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (18)$$

$$0.0001 < |\Delta P_V| < 100 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (19)$$

$|\Delta P_I|$  又は  $|\Delta P_V|$  の値が各式の上限の100を越え、ミラーの変形量が大きくなりすぎて破壊する場合がある。一方、下限の0.0001を下回ると、可変

$$0.0005 < |\Delta P_I| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (18-1)$$

$$0.0005 < |\Delta P_V| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (19-1)$$

を満たすといふ。

【0383】さらに、式(18-1)、(19-1)の

$$0.002 < |\Delta P_I| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (18-2)$$

$$0.002 < |\Delta P_V| < 10 \quad (\text{mm}^{-1}) \quad \dots (19-2)$$

を満たせばさらによい。

【0384】本発明の光学系に用いられる可変ミラーの少なくとも1つは、この実施例の場合も含めて、ある動

$$0 \leq |P_I / (P_V \cos \phi)| < 100 \quad \dots (20)$$

ここで、 $\phi$  はミラー面への軸上光線の入射角である。

難になってくるからである。

【0371】より高精度の用途には、式(12)、式(13)の代わりに、

$$\dots (12-1)$$

$$\dots (13-1)$$

記の2つの式(14)、(15)の何れかを満たすことが望ましい。

【0373】

ラーとしての効果が小さくなり、一方、上限の1000を越え、取差の補正、ミラーの製作が困難になる。

【0375】さらに高精度を望む場合等には、式(14)、式(15)の代わりに、

$$< 100 \quad \dots (14-1)$$

$$< 100 \quad \dots (15-1)$$

何れかをある動作状態で満たしていることが望ましい。

【0377】

果がなくなる。

【0378】高精度を望む用途等では、式(16)、式(17)の代わりに、

$$\dots (16-1)$$

$$\dots (17-1)$$

わって、

作状態で次の2式の少なくとも一方を満たしていることが望ましい。

【0381】

$$\dots (18)$$

$$\dots (19)$$

ミラーとしての効果が減る。

【0382】より高精度を望む用途では、式(18)、式(19)の代わりに、

$$\dots (18-1)$$

$$\dots (19-1)$$

代わりに、

作状態で次の式を満たしていることが望ましい。

【0385】

$$\dots (20)$$

【0386】 $|P_I / (P_V \cos \phi)|$  が上限の100

0を越え、非点収差の補正が困難になる。なお、下限の0に近づくのは、面の形がシリンダリカル面に近づくときである。

$$0 \leq |P_1| / (P_0 \cos \phi) < 25 \quad \cdots (20-1)$$

を満たすのがよい。

【0388】なお、式(20)、(20-1)で $P_0 = 0$ かつ $P_2 = 0$ 、つまり、平面の場合は、 $P_1 / (P_0 \cos \phi)$ を $1 / \cos \phi$ で置き換えるものとする。

【0389】また、式(20)、(20-1)で $P_2 \neq |P_0| \geq |P_1|$

を満たすときよい。

【0391】以上の式(12)～(15-1)は本発明の実施例A～D、G～Oの何れにも当てはまるものである。また、以上の式(16)～(21)は本発明の実施例A～Oにも当てはまるものである。

【0392】(実施例B)この実施例は、図48に断面を示すように、3つの自由曲面の屈折面111～113からなる自由曲面プリズム110の長手方向を挟んで1枚の可変ミラー115と撮像素子の撮像面118を配置し、フォーカスを行う電子撮像素子の例である。フィルムカメラ等にも利用できるのは言うまでもない。

【0393】この実施例は、自由曲面プリズム110の物体側に凹レンズ119、自由曲面プリズム110の像側に凸レンズ120を配置することで、66°の広角を実現している。絞りは、自由曲面プリズム110の第2面112あるいはその近傍に配置している。なお、自由曲面プリズム110の第1面111は、凹レンズ119からの光を屈折してプリズム内に入射させる作用と、第2面112で反射した光を全反射する作用と、第3面113から再度プリズム内に入射した光を屈折してプリズム外に射出する作用を兼用している。

【0394】この実施例では、絞りをより後方に可変ミラー115を配置することでフォーカスを行っている。

【0395】この例では、可変ミラー115の光束収束力が強く、収差の少ない光学系が得られる。また、自由曲面プリズム110の長手方向に対して撮像素子と同じ側に凹レンズ119と凸レンズ120を配置することで、小型化、薄型化を達成している。

【0396】この実施例の数値データは後記するが、Fナンバーは2.2、焦点距離 $f_{10T}$ は3.8mm、撮像面サイズは3.64×2.85mm、画角は、対角画角66°、短辺方向画角40°、長辺方向画角52°である。

【0397】(実施例C)この実施例は、図49に断面を示すように、4つの自由曲面の屈折面111～114からなる自由曲面プリズム110の長手方向に対して両側に凹レンズ119と凸レンズ120を配置し、かつ、自由曲面プリズム110の長手方向に対して撮像素子の撮像面118と可変ミラー115を片側に配置した撮像素子の例である。可変ミラー115でフォーカスを行う。

【0387】より精密な用途では、(20)の代わりに、

0かつ $P_0 = 0$ の場合は、 $P_0 \cos \phi$ を1で置き換えるものとする。

【0390】同様に非点収差を補正する目的で、可変ミラーの何れか1つ以上がある動作状態では、

$$\cdots (21)$$

【0398】なお、自由曲面プリズム110の第1面111は、凹レンズ119からの光を屈折してプリズム内に入射させる作用と、第2面112から再度プリズム内に入射した光を全反射する作用を兼用しており、第3面113は第1面111で全反射した光を全反射する作用と、第4面114で反射した光を屈折してプリズム外に射出する作用を兼用している。

【0399】この例は、絞りを可変ミラー115面に置き、かつ、像面118へ入射する主光線が像面に略垂直なため、ビント合わせをしても画角が変わらないメリットがある。

【0400】また、可変ミラー115、撮像面118を自由曲面プリズム110の長手方向の同じ側に配置し、かつ、凹レンズ119をその反対側に配置して、デジタルカメラ等のカバーガラスを兼ねるように配置することで、薄型化を達成している。

【0401】この実施例の数値データは後記するが、Fナンバーは2.2、焦点距離 $f_{10T}$ は4.8mm、撮像面サイズは3.5×2.67mm、画角は、対角画角50°、短辺方向画角32°、長辺方向画角40°である。

【0402】(実施例D)この実施例は、図50に断面を示すように、3つの自由曲面の屈折面111～113からなる自由曲面プリズム110の長手方向の物体側に1個の凹レンズ119を置き、かつ、そのレンズ119と同じ側に撮像素子の撮像面118を、反対側に可変ミラー115を配置したことで、小型化を実現した撮像素子の例である。画角が63°と広角なこと、レンズの構成枚数が少ない点で優れている。

【0403】平行平板117は赤外カットフィルター、ローパスフィルター、撮像素子のカバー、ガラス等をまとめて描いたものである。

【0404】なお、自由曲面プリズム110の第1面111は、凹レンズ119からの光を屈折してプリズム内に入射させる作用と、第2面112で反射された光を全反射する作用を兼用している。

【0405】この実施例の数値データは後記するが、Fナンバーは2.8、焦点距離 $f_{10T}$ は4.2mm、撮像面サイズは4.1×3.2mm、画角は、対角画角63°、短辺方向画角40.4°、長辺方向画角52.2°

である。

【0406】実施例A～D、G～Mに共通に言えることであるが、自由曲面光学素子以外のN番目の光学素子1個（接合レンズの場合は分離しない）を考える。また、可

$$0.1 < |f_H / f_{TOT}|$$

を満たすことが望ましい。 $|f_H / f_{TOT}|$ の値が下限の0.1を下回ると、収差の補正が困難になる。

$$0.5 < |f_H / f_{TOT}|$$

とするとい。

【0408】（実施例E）この実施例は、図51に広角端（a）、望遠端（b）の断面を示すように、2つの可変ミラー115、116を用いたズームのガリレオ式ファインダーの例である。凹パワーの対物レンズ121と凸パワーの接眼レンズ122の間に第1の可変ミラー115と第2の可変ミラー116がZ字状の折り返し光路を形成している。ズームのときに、可変ミラー115、116の一方はトリク面からなる凹面から平面、もう一方は平面からトリク面からなる凹面と逆方向に変形する。これによってレンズ系の中でパワーを移動させてズームを実現している。このとき、可変ミラー115、116以外の光学素子121、122はその位置を変えないのが特徴で、機械的構造が簡単になるメリットがあ

$$0.0001 < |P_1| / |P_a| < 100$$

又は、

$$0.0001 < |P_v| / |P_a| < 100$$

が成り立つことが望ましい。

【0412】 $|P_z| / |P_a|$  又は  $|P_v| / |P_a|$  がこれらの式の下限の0.0001を下回ると、可変ミラーの変形量が少なすぎて、ズームあるいはフォーカス等の効果が減り、上限の100を上回ると、可変ミ

$$0.001 < |P_z| / |P_a| < 10$$

又は、

$$0.001 < |P_v| / |P_a| < 10$$

の一方を少なくとも満たすとい。

【0414】（実施例F）この実施例は、図52に断面を示すように、1つの可変焦点ミラー115を用いたガリレオ式ファインダーの例で、凹パワーの対物レンズ121と凸パワーの接眼レンズ122の間に可変ミラー115と固定ミラー123がZ字状の折り返し光路を形成しており、物体が遠点から近点に近づくにつれて絞り（瞳）の前側に置かれた可変ミラー115は平面からトリク面からなる凹面へと変化する。

【0415】式（23）～（24-1）は、実施例A～Mに対して成り立つ。

【0416】この実施例の数値データは後記するが、物体側半面角20°、角倍率0.34、瞳径φ6mmである。

【0417】（実施例G）この実施例は、図53に広角端（a）、望遠端（b）の断面を示すように、絞り124を挟んで、2枚接合レンズからなる負パワーの前群1

変ミラーを含めてもよい。）の焦点距離を $f_H$ とすると、全系焦点距離 $f_{TOT}$ に対する比の絶対値は、少なくとも1つの光学素子に対して、

$$\dots (22)$$

【0407】高性能を望む場合は、

$$\dots (22-1)$$

る。

【0409】また、ズームのみならず、2つの可変ミラー115、116の曲率を変化させることで異なる距離の物体に対してフォーカスすることもできる。

【0410】この実施例の数値データは後記するが、広角端で、物体側半面角14.5°、角倍率0.38、瞳径φ5.25mm、望遠端で、物体側半面角8.7°、角倍率0.6、瞳径φ5.25mmである。

【0411】 $|f_a|$ を、このような光学系中の焦点距離の絶対値が最も短い光学素子（接合レンズの場合は接合した状態での焦点距離に対して定義する。）の焦点距離の絶対値とし、 $|P_a| = 1 / |f_a|$ とすると、光学系を構成する何れかの可変ミラー115、116に対して、ある可変ミラーの動作状態で、

$$\dots (23)$$

一で発生する収差の補正が困難になるからである。

【0413】さらに、可変ミラーを用いた効果の大きい収差のよい光学系を得るには、式（23）、（24）に代わり、

$$\dots (23-1)$$

25と、2枚接合レンズと1枚のレンズとからなる正パワーの後群126とからなる回転対称レンズ系の物体側に第1の可変ミラー115を、結像面118とそのレンズ系の間に第2の可変ミラー116を配置して、2つの可変ミラー115、116の非球面形状を連携して変えることでズームする例である。

【0418】この実施例においては、自由曲面を用いずにレンズには専ら球面を、可変ミラー115、116には回転対称非球面を用いてデジタルカメラ等の可変焦点対物光学系を構成している。

【0419】この実施例の数値データは後記するが、像高は2mmで、Fナンバーは3.1～3.5、焦点距離は6.76～8.73mmである。

【0420】（実施例H）この実施例は、図54に広角端（a）、望遠端（b）の断面を示すように、絞り124を挟んで、2枚の凹レンズからなる負パワーの前群125と、2枚接合レンズと1枚の正レンズとからなる正

パワーの後群126とからなる回転対称レンズ系の前群125のレンズ間に第1の変可ミラー115を、結像面118と後群126の間に第2の変可ミラー106を配置して、2つの変可ミラー115、116の非球面形状を連携して変えることでズームリングする例である。

【0421】この実施例においては、自由曲面を用いずにレンズには専ら球面を、可変ミラー115、116には回転対称非球面を用いてデジタルカメラ等の可変焦点対物光学系を構成している。

【0422】この実施例の数値データは後記するが、像高は2mmで、Fナンバーは3.6~4.48、焦点距離は4.51~6.49mmである。

【0423】(実施例I)この実施例は、図55に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、絞り124を挟んで、第2面がアナモルフィック面からなるレンズ125aと2枚接合レンズとからなる負パワーの前群125と、2枚接合レンズと1枚の正レンズとからなる正パワーの後群126とからなるレンズ系の前群125のレンズ間に第1の変可ミラー115を、結像面118と後群126の間に第2の変可ミラー106を配置して、2つの変可ミラー115、116の非球面形状を連携して変えることでズームリングする例である。

【0424】この実施例においては、自由曲面を用いずにレンズにはアナモルフィック面あるいは球面を、可変ミラー115、116には回転対称非球面を用いてデジタルカメラ等の可変焦点対物光学系を構成している。

【0425】この実施例の数値データは後記するが、像高は2mmで、Fナンバーは4.38~5.43、焦点距離は5.89~8.86mmである。

【0426】(実施例J)この実施例は、図56に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、絞り124を挟んで、負レンズと正レンズとからなる負パワーの前群125と絞り124の間に第1の変可ミラー115を配置し、絞り124と結像面118の間の後群126を凸レンズ、2枚接合レンズ、凸レンズから構成し、その凸レンズと2枚接合レンズの間に第2の変可ミラー116を、2枚接合レンズと最後の凸レンズの間に第3の変可ミラー127を配置し、光路をそれぞれ90°ずつ偏向する3枚の変可ミラー115、116、127を配置してこれら3枚の変可ミラーの自由曲面形状を連携して独立に変えることでズームリングする例である。

【0427】この実施例においては、可変ミラー以外のレンズには球面と回転対称非球面を用いており、デジタルカメラ等の可変焦点対物光学系を構成している。

【0428】なお、後群126と結像面118の間の平行平板群128はフィルター、カバーガラス等である。

【0429】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のアスペクト比は3:4で、最大像高は2.8mmで、Fナンバーは2.56~8.34、焦点距離は4.

69~9.33mmで、画角は、X方向画角25.50°~13.50°、Y方向画角19.70°~10.20°である。

【0430】(実施例K)この実施例は、図57に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、絞り124を挟んで、負レンズと正レンズとからなる負パワーの前群125と絞り124の間に第1の変可ミラー115を配置し、絞り124と結像面118の間の後群126を凸レンズ、2枚接合レンズ、凸レンズから構成し、その凸レンズと2枚接合レンズの間に第2の変可ミラー116を、2枚接合レンズと最後の凸レンズの間に第3の変可ミラー127を配置し、光路を偏向する3枚の変可ミラー115、116、127を配置してこれら3枚の変可ミラーの自由曲面形状を連携して独立に変えることでズームリングする例である。この例では、可変ミラー115、127では光路を90°偏向してはならず、実施例Jとはこの点で異なる。

【0431】この実施例においては、可変ミラー以外のレンズには球面と回転対称非球面を用いており、デジタルカメラ等の可変焦点対物光学系を構成している。

【0432】なお、後群126と結像面118の間の平行平板群128はフィルター、カバーガラス等である。

【0433】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のアスペクト比は3:4で、最大像高は2.8mmで、Fナンバーは3.67~6.69、焦点距離は4.69~9.33mmで、画角は、X方向画角25.50°~13.50°、Y方向画角19.70°~10.20°である。

【0434】(実施例L)この実施例は、図58に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、回転対称な主鏡115と副鏡116からなるカセグレン望遠鏡あるいはリッチェ・クレチアン望遠鏡の像側に2枚接合レンズ129を加えてなるカタディオプトリック光学系の2枚の鏡に可変ミラーを用いたズーム系としたものであり、絞り124から結像面118の間の距離は固定され、可変ミラー115、116には回転対称非球面を用いており、その変形を連携して、可変ミラー116、2枚接合レンズ129が軸方向に移動することによって可変焦点対物光学系を構成している。ピント合わせは、可変ミラー116の形状を変化させて行ってもよいし、可変ミラー116あるいは2枚接合レンズ129を移動させて行ってもよいし、可変ミラー116の形状を変化させて行ってもよいし、2枚接合レンズ129を移動させて行ってもよい。この例では、ズーム時に光学素子を光軸方向に移動させ、ピント合わせ時に可変ミラーの変形あるいは光学素子の移動が行われるのが特徴である。なお、可変ミラーは光学素子の1つである。ズームには変倍も含むものとする。また、光学素子の移動は、モータ等で行ってもよいし、手動で行ってもよい。



【0435】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のアスペクト比は3:4で、最大像高は2.8mmで、Fナンバーは3.08〜4.62、焦点距離は40.0〜60.0mmで、画角は、X方向画角3.20°〜2.14°、Y方向画角2.40°〜1.60°である。

【0436】(実施例M) この実施例は、図59に断面を示すように、絞り124を挟んで、正レンズと2枚接合レンズからなる前群125と2枚接合レンズと2枚の正レンズとからなる後群126とからなるいわゆるダブルガウスタイプのレンズ系の後群126の2枚の正レンズ間に可変ミラー115を配置して、フォーカスを行う電子撮像系等の撮像光学系の例である。

【0437】この実施例は、可変ミラー115を平面から自由曲面に変形することで近距離物体に合焦している。

【0438】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のアスペクト比は3:4で、最大像高は2.8mmで、Fナンバーは3.5、焦点距離は6.4mmで、X方向画角21.58°、Y方向画角16.52°である。

【0439】(実施例N) この実施例は、図60に広角端(a)、標準状態(b)、望遠端(c)の断面を示すように、物体側から順に、両面が自由曲面形状の第1レンズ151、変倍に対して形状が変化する第1の可変ミラー115、開口絞り124、変倍に対して形状が変化する第2の可変ミラー116、変倍に対して形状が変化する第3の可変ミラー127を配置し、3枚の可変ミラー115、116、127の自由曲面形状を連携して独立に変えることでズームリングする例である。光路は、第1の可変ミラー115で上方へ偏向され、第2の可変ミラー116で斜め前方へ偏向され、第3の可変ミラー127で第2の可変ミラー116に入射する光路と交差して後方へ向かうように偏向される。

【0440】後記する構成パラメータ中において、軸上主光線を、順光線追跡で、物体中心から絞り124の中心を通り、像面118中心に至る光線で定義し、光学系の最も物体側の第1面と軸上主光線とが交差する位置を偏心光学系の偏心光学面の原点として表示してある。

【0441】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のサイズは3.6mm×2.7mmであり、画角は、広角端で水平画角50°、垂直画角39°、標準状態で水平画角35°、垂直画角27°、望遠端で水平画角26°、垂直画角20°で、各状態共入射瞳径φ1.41mmである。

【0442】また、本実施例の可変ミラー115、116、127は中央付近を固定し、周辺部が動くようにしてあるため、可変ミラー115、116、127の座標原点の値は変化していない。

【0443】本実施例は、2倍相当のズームレンズであ

りながら、撮像素子の垂直方向に非常に薄型化した高性能な結像光学系を提供することができる。

【0444】(実施例O) この実施例は、図61に広角端(a)、標準状態(b)、望遠端(c)の断面を示すように、物体側から順に、両面が自由曲面形状の第1レンズ151、変倍に対して形状が変化する第1の可変ミラー115、両面が自由曲面形状の第2レンズ152、開口絞り124、両面が自由曲面形状の第3レンズ153、変倍に対して形状が変化する第2の可変ミラー116、変倍に対して形状が変化する第3の可変ミラー127を配置し、3枚の可変ミラー115、116、127の自由曲面形状を連携して独立に変えることでズームリングする例である。光路は、第1の可変ミラー115で上方へ偏向され、第2の可変ミラー116で斜め前方へ偏向され、第3の可変ミラー127で第2の可変ミラー116に入射する光路と交差して後方へ向かうように偏向される。

【0445】後記する構成パラメータ中において、軸上主光線を、順光線追跡で、物体中心から絞り124の中心を通り、像面118中心に至る光線で定義し、光学系の最も物体側の第1面と軸上主光線とが交差する位置を偏心光学系の偏心光学面の原点として表示してある。

【0446】この実施例の数値データは後記するが、撮像面のサイズは3.6mm×2.7mmであり、画角は、広角端で水平画角50°、垂直画角39°、標準状態で水平画角35°、垂直画角27°、望遠端で水平画角26°、垂直画角20°で、各状態共入射瞳径φ1.41mmである。

【0447】また、本実施例の可変ミラー115、116、127は中央付近を固定し、周辺部が動くようにしてあるため、可変ミラー115、116、127の座標原点の値は変化していない。

【0448】本実施例は、2倍相当のズームレンズでありながら、撮像素子の垂直方向に非常に薄型化した高性能な結像光学系を提供することができる。

【0449】(実施例P) この実施例は、図62に断面を示すように、物体側より順に、負の第1群130、絞り124、正の第2群131で構成し、第1群130と第2群131の間に反射面115を有し、その反射面115が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラー115である。

【0450】なお、第2群131と結像面118の間の平行平板群128はフィルター、カバーガラス等である。

【0451】この構成において、形状可変ミラー115の焦点距離を変化させることでフォーカスの機能を有する。そのため、フォーカシングのためにレンズの位置を移動させる必要がなく、駆動機構を省くことが可能であり、小型化、低コスト化のメリットがある。

【0452】無限遠焦点にフォーカスする場合に、形状

可変ミラー115は略平面の形状となり、至近物点にフォーカスする場合は、形状可変ミラー115は自由曲面の凹面形状となる。

【0453】第1群130は、負レンズ、負レンズの2枚構成で、第2群131は、正レンズ、正負の接合レンズ、正レンズの3群4枚構成である。

【0454】この実施例の結像面118に配置される撮像素子の受光面形状は長方形であり、短辺方向が紙面と平行になるように配置されている。このように配置すると、形状可変ミラー115の反射面の非対称な方向がその短辺と一致するため、収差補正上有利である。

【0455】なお、形状可変ミラー115は製造誤差による結像性能の劣化を補正するような面形状とすることも可能である。また、形状可変ミラー115は製造誤差によるピント位置ずれを補正するような面形状とすることも可能である。

【0456】この実施例の数値データは後記するが、像高は2.8mmで、Fナンバーは2.85、焦点距離は4.90mmで、画角は66.3°である。

【0457】(実施例Q)この実施例は、図63に断面を示すように、物体側より順に、負の第1群130、形状可変ミラー115が接合する絞り124、正の第2群131で構成し、第1群130と第2群131の間に、物体側より順に、固定ミラー132、形状可変ミラー115、固定ミラー133の3面の反射面を有し、形状可変ミラー115の形状を変えることで焦点距離を変化させる。

【0458】なお、第2群131と結像面118の間の平行平面板群128はフィルター、カバーガラス等である。

【0459】この構成において、形状可変ミラー115の焦点距離を変化させることでフォーカスの機能を有する。そのため、フォーカシングのためにレンズの位置を移動させる必要がなく、駆動機構を省くことが可能であり、小型化、低コスト化のメリットがある。

【0460】無限遠物点にフォーカスする場合に、形状可変ミラー115は略平面の形状となり、至近物点にフォーカスする場合は、形状可変ミラー115は自由曲面の凹面形状となる。

【0461】固定ミラー132、133は平面形状の反射面であり、形状を変えない反射面を2面用いることで、撮像面の画面中心へ入射する光線の方角と光学系へ入射する光線の方角を略一致させることが可能となっている。もちろん、固定ミラー132、133を形状可変ミラーとすることも可能である。

【0462】なお、上記のように、形状可変ミラー115の位置は光学系の明るさ絞り124の位置と略一致している。

【0463】第1群130は、負レンズ、負レンズの2枚構成で、第2群131は、正レンズ、正負の接合レン

ズ、正レンズの3群4枚構成である。

【0464】この実施例の結像面118に配置される撮像素子の受光面形状は長方形であり、短辺方向が紙面と平行になるように配置されている。このように配置すると、形状可変ミラー115の反射面の非対称な方向がその短辺と一致するため、収差補正上有利である。

【0465】なお、形状可変ミラー115は製造誤差による結像性能の劣化を補正するような面形状とすることも可能である。また、形状可変ミラー115は製造誤差によるピント位置ずれを補正するような面形状とすることも可能である。

【0466】また、形状可変ミラー115の位置を移動させることで変倍作用を持たせることも可能である。さらに、形状可変ミラー115の位置を移動させることで、その面形状を変化させることで、変倍作用、フォーカシング作用、製造誤差の補正作用を併せ持つようにすることも可能である。

【0467】この実施例の数値データは後記するが、像高は2.82mmで、Fナンバーは2.78、焦点距離は4.49mmで、画角は69.7°である。また、形状可変ミラー115は光軸に平行でY方向(光軸と直交方向)の9.333mmの位置に配置されている。

【0468】(実施例R)この実施例は、図64に断面を示すように、物体側より順に、形状可変ミラー115、絞り124、正のレンズ群で構成し、形状可変ミラー115の形状を変えるが形状を変えることで焦点距離を変化させる。

【0469】正のレンズ群は、屈折率分布を有する屈折率分布レンズ134の1枚で構成されており、屈折率分布レンズ134は光軸から半径方向に屈折率の分布を有することで、媒質に屈折力を有し、両面の面形状が平面であるにもかかわらずレンズ作用を有している。

【0470】この構成において、形状可変ミラー115の焦点距離を変化させることでフォーカスの機能を有する。そのため、フォーカシングのためにレンズの位置を移動させる必要がなく、駆動機構を省くことが可能であり、小型化、低コスト化のメリットがある。

【0471】無限遠物点にフォーカスする場合に、形状可変ミラー115は略平面の形状となり、至近物点にフォーカスする場合は、形状可変ミラー115は自由曲面の凹面形状となる。

【0472】この実施例は、屈折率分布レンズ134と形状可変ミラー115を用いたことで、簡単な構成の撮像系を実現している。

【0473】この実施例の数値データは後記するが、像高は2.82mmで、Fナンバーは2.82、焦点距離は6.1mmで、画角は52.5°である。

【0474】(実施例S)この実施例は、図65(a)に断面を示すように、実施例Rの光学系と略同様の構成で、物体側より順に、負の第1群130、絞り124、

正の第2群131で構成し、第1群130と第2群131の間に反射面115を有し、その反射面115が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラー115である。第2群131と結像面118の間にフィルター、カバーガラス等の平行平面板群128が配置されている。

【0475】そして、光学系収納の際は、図65(b)に示すように、形状可変ミラー115が水平の状態に移動することで、第1群130の収納スペースを確保する。すなわち、形状可変ミラー115の面が水平の状態になった後に、第1群130が沈降する。

【0476】このように、この実施例においては、収納時にコンパクトな光学系が実現可能である。

【0477】(実施例T) この実施例は、図66(a)に断面を示すように、実施例Qの光学系と略同様の構成で、物体側より順に、負の第1群130、形状可変ミラー115が兼ねる絞り124、正の第2群131で構成し、第1群130と第2群131の間に、物体側より順に、固定ミラー132、形状可変ミラー115、固定ミラー133の3面の反射面を有し、形状可変ミラー115の形状を変えることで焦点距離を変化させる。第2群131と結像面118の間にフィルター、カバーガラス等の平行平面板群128が配置されている。

【0478】そして、光学系収納の際は、図66(b)に示すように、固定ミラー132、形状可変ミラー115、固定ミラー133が水平の状態に移動することで、第1群130の収納スペースを確保する。すなわち、3つのミラーの面が水平の状態になった後に、第1群130が沈降する。この実施例は、実施例Sとは異なり、光軸方向に沈降する。このようにして、収納時にコンパクトな光学系が実現可能である。

【0479】(実施例U) この実施例は図67(a)に断面を示す光学系であり、レンズ作用を有するプリズム136と形状可変ミラー115と撮像素子137を含む光学系である。形状可変ミラー115はその形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーである。また、プリズム136は2つの反射面136<sub>1</sub>、136<sub>2</sub>を有している。

【0480】この光学系においては、反射面を3面用いることで、撮像素子137の撮像面の画面中心へ入射する光線の方向と光学系へ入射する光線の方向を略一致させることが可能となっている。

【0481】この実施例のような光学系は、デジタルカメラ、内視鏡、携帯電話、携帯情報端末(PDA)への適用が可能である。

【0482】(実施例V) この実施例は図67(b)に断面を示す光学系であり、レンズ作用を有するプリズム136と形状可変ミラー115と光ファイバー138<sub>1</sub>、138<sub>2</sub>とから構成されている。この光学系は、光ファイバー138<sub>1</sub>からの入射光線を他の光ファイバ

ー138<sub>2</sub>へ導く光学系であり、形状可変ミラー115はその形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーである。また、プリズム136は2つの反射面136<sub>1</sub>、136<sub>2</sub>を有している。

【0483】この光学系においては、製造誤差により光ファイバー138<sub>2</sub>への集光位置がずれるのを形状可変ミラー115の形状を変化させることで補正する。

【0484】この光学系においては、反射面を3面用いることで、光ファイバー138<sub>2</sub>へ入射する光線の方向と光ファイバー138<sub>1</sub>から射出する光線の方向を略一致させることが可能となっている。

【0485】(実施例W) この実施例は図67(c)に断面を示す光学系であり、レンズ作用を有するプリズム136と形状可変ミラー115とから構成されている。この光学系は、物体139と結像位置140に略等倍で結像させる光学系であり、形状可変ミラー115はその形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラーである。また、プリズム136は2つの反射面136<sub>1</sub>、136<sub>2</sub>を有している。

【0486】この光学系においては、組み立て誤差等により結像位置140に対する結像がずれるのを形状可変ミラー115の形状を変化させることで補正する。

【0487】この光学系においては、反射面を3面用いることで、結像位置140へ入射する光線の方向と物体139から射出する光線の方向を略一致させることが可能となっている。また、形状可変ミラー115の形状を変え、結像位置140へ結像させないようにしてスイッチングをすることも可能である。

【0488】(実施例X) この実施例は、図68に広角端(a)、望遠端(b)の断面を示すように、物体側より順に、負の第1群130、正の第2群131、正の第3群135で構成し、第1群130と第2群131の間に反射面115を有し、その反射面115が形状を変えることで焦点距離を変化させる形状可変ミラー115である。そして、正の第2群131を光軸上を移動させることで変倍作用を有する。

【0489】形状可変ミラー115の焦点距離を変化させることでフォーカスの機能を有する。そのため、フォーカシングのためにレンズの位置を移動させる必要がなく、駆動機構を省くことが可能であり、小型化、低コスト化のメリットがある。

【0490】無限遠物点にフォーカスする場合には、形状可変ミラー115は略平面の形状となり、至近物点にフォーカスする場合は、形状可変ミラー115は自由曲面の凹面形状となる。

【0491】このズーム光学系においては、第1群130は負レンズ1枚で構成し、第2群131は、正レンズ、正負の接合レンズ、負レンズの3群4枚で構成し、第3群135は正レンズ1枚で構成している。なお、第3群135と結像面118の間の平行平面板群128はフィ

ルター、カバーガラス等である。

【0492】この実施例の結像面118に配置される撮像素子の受光面形状は長方形であり、短辺方向が紙面と平行になるように配置されている。このように配置すると、形状可変ミラー115の反射面の非対称な方向がその短辺と一致するため、収差補正上有利である。

【0493】なお、形状可変ミラー115は製造誤差による結像性能の劣化を補正するような面形状とすることも可能である。また、形状可変ミラー115は製造誤差によるピント位置ずれを補正するような面形状とすることも可能である。

【0494】さらに、形状可変ミラー115により、第2群131の移動に伴うピント位置ずれを補正するような面形状とすることも可能である。

【0495】以上のように、可変ミラーは、物体距離が変化したとき、ピント位置あるいは収差変動を補正するように光線反射作用が変化する。例えば、形状可変ミラーであれば、可変ミラーは、物体距離が変化したときに、ピント位置あるいは収差変動を補正するように形状が変化する。

【0496】また、レンズ系の一部を押脱あるいは退避あるいは偏心させることで変倍を行い、それに伴って生ずるピントの移動あるいは収差の変動を可変ミラーで補正してもよい。

【0497】この実施例の数値データは後記するが、像高は2.82mmで、Fナンバーは2.77~4.05、焦点距離は4.58mm~8.94mmで、画角は72.8°~34.6°である。

【0498】以上の実施例A~R、Xを示す図47~図64、図68はどれもY-Z面の断面図である。この例で、レンズ系全体を1つの移動する群と考えて、上方（結像面118から離れる方向）に移動させつつ可変ミ

$$\begin{aligned} 0 \leq |P_L| &\leq 0.01 \quad (\text{mm}^{-1}) & \cdots (16-3) \\ 0 \leq |P_Y| &\leq 0.01 \quad (\text{mm}^{-1}) & \cdots (17-3) \end{aligned}$$

この2式はその動作状態で一方の曲率が平面に近いことを示しており、平面は形状制御が容易で、電力を消費し難い等の点で優れている。上記2式は実施例A~Mに対して成り立つ。

【0508】以下に、上記実施例A~R、Xの構成パラ

$$Z = c \cdot r^2 / [1 + \sqrt{1 - (1+k) \cdot c^2 \cdot r^2}] + \sum_{i=1}^N C_i \cdot X^i \cdot Y^i \quad \cdots (a)$$

ここで、(a)式の第1項は球面項、第2項は自由曲面項である。

【0510】球面項中、

c：頂点の曲率

ラー115の形状を変えて、変倍を行ってもよい。

【0499】なお、本発明全体にわたって言えることであるが、一般にズーム光学系は変倍光学系の1つである。ただし、ズーム光学系という言葉を変倍光学系と同義に用いることもある。

【0500】実施例の単位は何れもmmである。

【0501】また、上記実施例A~Xまでの実施例は、何れも可変ミラーはズームング又はフォーカシングに伴い連続的に形状を変えるが、何箇所かで不連続的にズームング、フォーカシングを行ってもよい。

【0502】例えば、実施例A、C、E、Fでは、可変ミラーの周辺部が他の光学素子に対して固定されていて、中央部が変形するように設計してある。したがって、可変ミラーの面頂部は可変ミラーの変形と共に変形している。

【0503】また、例えば、実施例B、D、N、Oでは、可変ミラーの中央付近を固定し、周辺部が動くようにしてある。この場合、レンズデータでは可変ミラー座標原点の値は変化していない。

【0504】また、例えば、実施例G~Kでは、少なくとも2つの可変ミラーの法線間角が互い違いの関係になるように可変ミラー及び他の光学素子を配置してもよい（収差は変わらないので）。

【0505】この外、可変ミラーの中間部あるいはそれ以外のところを固定しても、あるいは、可変ミラーに固定点がなくとも、ミラーが変形すれば、これらの実施例と略同様の設計でフォーカス、変倍等を実現することができる。これは、可変ミラーの位置の誤差は面形状の誤差程結像性能に影響しないからである。

【0506】また、可変ミラーを用いた光学系では、ある動作状態で次の何れかを消滅すとい。

$$\begin{aligned} \text{【0507】} & \cdots (16-3) \\ & \cdots (17-3) \end{aligned}$$

メータを示すが、本発明で使用する自由曲面とは以下の式で定義されるものである。この定義式のZ軸が自由曲面の軸となる。

【0509】

$$\cdots (a)$$

k：コーニク定数（円錐定数）

r =  $\sqrt{X^2 + Y^2}$

である。

【0511】自由曲面項は、

$$\begin{aligned}
& \sum_{j=2}^{66} C_j X^j Y^j \\
&= C_2 X + C_3 Y \\
&+ C_4 X^2 + C_5 XY + C_6 Y^2 \\
&+ C_7 X^3 + C_8 X^2 Y + C_9 XY^2 + C_{10} Y^3 \\
&+ C_{11} X^4 + C_{12} X^3 Y + C_{13} X^2 Y^2 + C_{14} X Y^3 + C_{15} Y^4 \\
&+ C_{16} X^5 + C_{17} X^4 Y + C_{18} X^3 Y^2 + C_{19} X^2 Y^3 + C_{20} X Y^4 \\
&\quad + C_{21} Y^5 \\
&+ C_{22} X^6 + C_{23} X^5 Y + C_{24} X^4 Y^2 + C_{25} X^3 Y^3 + C_{26} X^2 Y^4 \\
&\quad + C_{27} X Y^5 + C_{28} Y^6 \\
&+ C_{29} X^7 + C_{30} X^6 Y + C_{31} X^5 Y^2 + C_{32} X^4 Y^3 + C_{33} X^3 Y^4 \\
&\quad + C_{34} X^2 Y^5 + C_{35} X Y^6 + C_{36} Y^7 \\
&\quad \dots \dots \dots
\end{aligned}$$

ただし、 $C_j$  ( $j$ は2以上の整数)は係数である。

【0512】上記自由曲面は、一般的には、 $X-Z$ 面、 $Y-Z$ 面共に対称面を持つことはないが、 $X$ の奇数次項を全て0にすることによって、 $Y-Z$ 面と平行な対称面が1つだけ存在する自由曲面となる。また、 $Y$ の奇数次項を全て0にすることによって、 $X-Z$ 面と平行な対称面が1つだけ存在する自由曲面となる。

【0513】また、上記の回転非対称な曲面形状の面で

$$\begin{aligned}
x &= R \cos(A) \\
y &= R \sin(A) \\
Z &= D_2 \\
&+ D_3 R \cos(A) + D_4 R \sin(A) \\
&+ D_5 R^2 \cos(2A) + D_6 (R^2 - 1) + D_7 R^2 \sin(2A) \\
&+ D_8 R^3 \cos(3A) + D_9 (3R^3 - 2R) \cos(A) \\
&\quad + D_{10} (3R^3 - 2R) \sin(A) + D_{11} R^3 \sin(3A) \\
&+ D_{12} R^4 \cos(4A) + D_{13} (4R^4 - 3R^2) \cos(2A) \\
&\quad + D_{14} (6R^4 - 6R^2 + 1) + D_{15} (4R^4 - 3R^2) \sin(2A) \\
&\quad + D_{16} R^4 \sin(4A) \\
&+ D_{17} R^5 \cos(5A) + D_{18} (5R^5 - 4R^3) \cos(3A) \\
&\quad + D_{19} (10R^5 - 12R^3 + 3R) \cos(A) \\
&\quad + D_{20} (10R^5 - 12R^3 + 3R) \sin(A) \\
&\quad + D_{21} (5R^5 - 4R^3) \sin(3A) + D_{22} R^5 \sin(5A) \\
&+ D_{23} R^6 \cos(6A) + D_{24} (6R^6 - 5R^4) \cos(4A) \\
&\quad + D_{25} (15R^6 - 20R^4 + 6R^2) \cos(2A) \\
&\quad + D_{26} (20R^6 - 30R^4 + 12R^2 - 1) \\
&\quad + D_{27} (15R^6 - 20R^4 + 6R^2) \sin(2A) \\
&\quad + D_{28} (6R^6 - 5R^4) \sin(4A) + D_{29} R^6 \sin(6A) \dots \dots \dots \\
&\quad \dots \dots \dots (b)
\end{aligned}$$

ただし、 $D_m$  ( $m$ は2以上の整数)は係数である。なお、 $X$ 軸方向に対称な光学系として設計するには、 $D_4, D_5, D_6, D_{10}, D_{11}, D_{12}, D_{13}, D_{14}, D_{20}, D_{21}, D_{22} \dots$ を利用する。

【0515】上記定義式は、回転非対称な曲面形状の面の例示のために示したものであり、他のいかなる定義式に対しても同じ効果が得られることは言うまでもない。数学的に同値ならば他の定義で曲面形状を表してもよ

ある自由曲面の他の定義式として、Zernike多項式により定義できる。この面の形状は以下の式(b)により定義する。その定義式(b)のZ軸がZernike多項式の軸となる。回転非対称面の定義は、 $X-Y$ 面に対するZの軸の高さの極座標で定義され、 $A$ は $X-Y$ 面内のZ軸からの距離、 $R$ はZ軸回りの方位角で、Z軸から測った回転角で表せられる。

【0514】

い。

【0516】なお、自由曲面の他の定義式の例として、次の定義式(c)があげられる。

【0517】 $Z = \sum \sum C_{mn} X^m Y^n$

例として、 $k=7$ (7次項)を考えると、展開したとき、以下の式で表せる。

【0518】

$$\begin{aligned}
Z = & C_2 \\
& + C_3 \cdot Y + C_4 \cdot |X| \\
& + C_5 \cdot Y^2 + C_6 \cdot Y \cdot |X| + C_7 \cdot X^2 \\
& + C_8 \cdot Y^3 + C_9 \cdot Y^2 \cdot |X| + C_{10} \cdot YX^2 + C_{11} \cdot |X^3| \\
& + C_{12} \cdot Y^4 + C_{13} \cdot Y^3 \cdot |X| + C_{14} \cdot Y^2 \cdot X^2 + C_{15} \cdot Y \cdot |X^3| + C_{16} \cdot X^4 \\
& + C_{17} \cdot Y^5 + C_{18} \cdot Y^4 \cdot |X| + C_{19} \cdot Y^3 \cdot X^2 + C_{20} \cdot Y^2 \cdot |X^3| \\
& \quad + C_{21} \cdot YX^4 + C_{22} \cdot |X^5| \\
& + C_{23} \cdot Y^6 + C_{24} \cdot Y^5 \cdot |X| + C_{25} \cdot Y^4 \cdot X^2 + C_{26} \cdot Y^3 \cdot |X^3| \\
& \quad + C_{27} \cdot Y^2 \cdot X^4 + C_{28} \cdot Y \cdot |X^5| + C_{29} \cdot X^6 \\
& + C_{30} \cdot Y^7 + C_{31} \cdot Y^6 \cdot |X| + C_{32} \cdot Y^5 \cdot X^2 + C_{33} \cdot Y^4 \cdot |X^3| \\
& \quad + C_{34} \cdot Y^3 \cdot X^4 + C_{35} \cdot Y^2 \cdot |X^5| + C_{36} \cdot YX^6 + C_{37} \cdot |X^7| \\
& \quad \dots (c)
\end{aligned}$$

また、非球面は、以下の定義式で与えられる回転対称非球面である。

【0519】

$$\begin{aligned}
Z = \{ Y^2 / R \} / [ 1 + \{ 1 - (1+K) Y^2 / R^2 \}^{1/2} ] \\
+ AY^4 + BY^6 + CY^8 + DY^{10} + \dots \\
\dots (d)
\end{aligned}$$

ただし、Zを光の進行方向を正とした光軸（軸上光線）とし、Yを光軸と垂直な方向にとる。ここで、Rは近軸曲率半径、Kは円錐定数、A、B、C、D、…はそれぞれ4次、6次、8次、10次の非球面係数である。この定義式のZ軸が回転対称非球面の軸となる。

【0520】また、アナモルフィック面の形状は以下の式により定義する。面形状の原点を通り、光学面に垂直な直線がアナモルフィック面の軸となる。

【0521】

$$\begin{aligned}
Z = \{ Cx \cdot X^2 + Cy \cdot Y^2 \} / [ 1 + \{ 1 - (1+Kx) Cx^2 \cdot X^2 \\
- (1+Ky) Cy^2 \cdot Y^2 \}^{1/2} ] \\
+ \sum Rn \{ (1-Pn) X^2 + (1+Pn) Y^2 \}^{(n+1)}
\end{aligned}$$

ここで、例としてn=4（4次項）を考えると、展開したとき、以下の式（a）で表すことができる。

【0522】

$$\begin{aligned}
Z = \{ Cx \cdot X^2 + Cy \cdot Y^2 \} / [ 1 + \{ 1 - (1+Kx) Cx^2 \cdot X^2 \\
- (1+Ky) Cy^2 \cdot Y^2 \}^{1/2} ] \\
+ R1 \{ (1-P1) X^2 + (1+P1) Y^2 \}^2 \\
+ R2 \{ (1-P2) X^2 + (1+P2) Y^2 \}^3 \\
+ R3 \{ (1-P3) X^2 + (1+P3) Y^2 \}^4 \\
+ R4 \{ (1-P4) X^2 + (1+P4) Y^2 \}^5 \\
\dots (e)
\end{aligned}$$

ただし、Zは面形状の原点に対する接平面からのズレ量、CxはX軸方向曲率、CyはY軸方向曲率、KxはX軸方向円錐係数、KyはY軸方向円錐係数、Rnは非球面項回転対称成分、Pnは非球面項回転非対称成分である。なお、X軸方向曲率半径Rx、Y軸方向曲率半径Ryと曲率Cx、Cyとの間には、

$Rx = 1/Cx$ ,  $Ry = 1/Cy$   
の関係にある。

【0523】また、トーリック面にはXトーリック面とYトーリック面があり、それぞれ以下の式により定義する。面形状の原点を通り、光学面に垂直な直線がトーリック面の軸となる。Xトーリック面は、

$$\begin{aligned}
F(X) = Cx \cdot X^2 / [ 1 + \{ 1 - (1+K) Cx^2 \cdot X^2 \}^{1/2} ] \\
+ AX^4 + BX^6 + CX^8 + DX^{10} \dots
\end{aligned}$$

次に、Y方向の曲率中心を通ってX軸の周りで回転する。Z面内で円になる。Yトーリック面は、その結果、その面はX-Z面内で非球面になり、Y

$$\begin{aligned}
Z = F(X) + (1/2) Cy \{ Y^2 + Z^2 - F(X)^2 \} \dots (f) \\
F(Y) = Cy \cdot Y^2 / [ 1 + \{ 1 - (1+K) Cy^2 \cdot Y^2 \}^{1/2} ] \\
+ AY^4 + BY^6 + CY^8 + DY^{10} \dots
\end{aligned}$$

$$Z = F(Y) + (1/2) Cx \{ X^2 + Z^2 - F(Y)^2 \} \dots (g)$$

次いで、X方向の曲率中心を通してY軸の周りで回転する。その結果、その面はY-Z面内で非球面になり、X-Z面内で円になる。

【0524】ただし、Zは面形状の原点に対する接平面からのズレ量、C<sub>x</sub>はX軸方向曲率、C<sub>y</sub>はY軸方向曲率、Kは円錐係数、A、B、C、Dは非球面係数である。なお、X軸方向曲率半径R<sub>x</sub>、Y軸方向曲率半径R<sub>y</sub>と曲率C<sub>x</sub>、C<sub>y</sub>との間には、 $R_x = 1/C_x$ 、 $R_y = 1/C_y$ の関係にある。

【0525】なお、偏心面については、光学系の基準面の中心からその面の面頂位置の偏心量(X軸方向、Y軸方向、Z軸方向をそれぞれX、Y、Z)と、その面の中心軸(自由曲面については、前記(a)式のZ軸、非球面については、前記(d)式のZ軸、アナモルフィック面については、前記(e)式のZ軸、トーリック面については、前記(f)式又は(g)式のZ軸)のX

(A)  $n(r) = N_0 + N_1 r^2 + N_2 r^4 + N_3 r^6 + \dots$   
ここで、N<sub>0</sub>は基準とする波長での光軸上の屈折率、N<sub>i</sub> (i=1, 2, 3, ...)は基準とする波長での屈折率分布を表す係数、rは光軸から垂直方向への距離である。ここで、基準波長はdラインとし、そのときのN<sub>2</sub>、N<sub>1</sub>、N<sub>2</sub>N<sub>0</sub>をN<sub>0d</sub>、N<sub>1d</sub>、N<sub>2d</sub>とする。

【0529】また、ラジアル型屈折率分布レンズのアップ係数は、次の式で与えられる。

【0530】

$$(B) \quad V_0 = (N_{0F} - 1) / (N_{0F} - N_{0C})$$

$$(C) \quad V_1 = (N_{1d} - 1) / (N_{1F} - N_{1C})$$

(i=1, 2, 3, ...)

ここで、N<sub>0d</sub>、N<sub>0F</sub>、N<sub>0C</sub>及びN<sub>1d</sub>、N<sub>1F</sub>、N<sub>1C</sub> (i=1, 2, 3, ...)は波長λにおける屈折率分布を表す係数であり、添字のd、C、Fはそれぞれdライン、像面、物体面

軸、Y軸、Z軸それぞれを中心とする傾き角(それぞれα、β、γ(°))とが与えられている。その場合、αとβの正はそれぞれの軸の正方向に対して反時計回りを、γの正はZ軸の正方向に対して時計回りを意味する。なお、面の中心軸のα、β、γの回転のさせ方は、面の中心軸とそのXYZ直交座標系を、まずX軸の回りで反時計回りにα回転させ、次に、その回転した面の中心軸を新たな座標系のY軸の回りで反時計回りにβ回転させると共に1度回転した座標系もY軸の回りで反時計回りにβ回転させ、次いで、その2度回転した面の中心軸を新たな座標系の新たな座標系のZ軸の回りで時計回りにγ回転させるものである。

【0526】なお、反射面の傾きだけを示す場合も、偏心量としてその面の中心軸の傾き角が与えられている。

【0527】また、ラジアル型屈折率分布レンズは、屈折率分布n(r)は、以下の式にて表される。

【0528】

$$n(r) = N_0 + N_1 r^2 + N_2 r^4 + N_3 r^6 + \dots$$

ン、Cライン、Fラインを表す。

【0531】なお、データの記載されていない自由曲面、非球面等に関する項は0である。屈折率については、d線(波長587.56nm)に対するものを表記してある。長さの単位はmmである。

【0532】以下に、上記実施例A～R、Xの構成パラメータを示す。なお、以下の表中の“FFS”は自由曲面、“ASS”は非球面、“RP”は基準面、“HRP”は仮想面、“RE”は反射面、“DM”は可変ミラー、“XTR”はXトーリック面、“ANM”はアナモルフィック面、“GRIN”は屈折率分布レンズをそれぞれ示す。また、面形状、偏心に関して、“WE”、“ST”、“TE”はそれぞれ広角端、標準状態、望遠端を示し、“OD”は物体距離を示す。また、“f”は焦点距離を示す。(実施例A)

面番号 物体面	曲率半径 ∞	面間隔 1000.00	偏心	屈折率	アップ係数
1	∞ (HRP, RP)		偏心(1)		
2	FFS①		偏心(2)	1.5254	56.2
3	FFS②		偏心(3)		
4	FFS③(絞り) (DM1)		偏心(4)		
5	FFS④		偏心(3)	1.5254	56.2
6	FFS⑤		偏心(5)		
7	FFS⑥ (DM2)		偏心(6)		
8	FFS⑦		偏心(5)	1.5254	56.2
9	FFS⑧		偏心(7)		
10	∞		偏心(8)	1.5163	64.1
11	∞		偏心(9)		
像面	∞		偏心(10)		
FFS⑩					
C <sub>4</sub>	-6.7765×10 <sup>-2</sup>	C <sub>0</sub>	-6.2321×10 <sup>-2</sup>	C <sub>0</sub>	-2.2954×10 <sup>-2</sup>
C <sub>19</sub>	-1.9491×10 <sup>-2</sup>	C <sub>11</sub>	-3.1101×10 <sup>-3</sup>	C <sub>13</sub>	-6.5957×10 <sup>-3</sup>

$$C_{15} -2.9764 \times 10^{-3}$$

F F S ㉔

$$C_4 -7.7519 \times 10^{-2} \quad C_8 -6.0590 \times 10^{-2} \quad C_9 -5.9666 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -2.6208 \times 10^{-3} \quad C_{11} -7.4511 \times 10^{-4} \quad C_{13} -4.5909 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} -4.2617 \times 10^{-5}$$

F F S ㉕

WE :  $\infty$  (平面)

TE :

$$C_4 -1.7971 \times 10^{-2} \quad C_8 -1.8050 \times 10^{-2} \quad C_9 3.0008 \times 10^{-5}$$

$$C_{10} -1.3132 \times 10^{-3} \quad C_{11} -3.4160 \times 10^{-4} \quad C_{13} -7.3683 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} -3.1388 \times 10^{-4}$$

F F S ㉖

$$C_4 -6.8810 \times 10^{-2} \quad C_8 -5.6218 \times 10^{-2} \quad C_9 1.0316 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -4.5924 \times 10^{-4} \quad C_{11} -3.0583 \times 10^{-3} \quad C_{13} 5.7663 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} 8.8386 \times 10^{-4}$$

F F S ㉗

WE :

$$C_4 5.1461 \times 10^{-2} \quad C_8 3.7863 \times 10^{-2} \quad C_9 -3.0012 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -6.4990 \times 10^{-4} \quad C_{11} 1.8790 \times 10^{-3} \quad C_{13} 2.5101 \times 10^{-3}$$

$$C_{15} 6.3665 \times 10^{-4}$$

TE :  $\infty$  (平面)

F F S ㉘

$$C_4 -4.1970 \times 10^{-2} \quad C_8 -7.0058 \times 10^{-2} \quad C_9 -1.5784 \times 10^{-2}$$

$$C_{10} -1.6308 \times 10^{-2} \quad C_{11} -2.8968 \times 10^{-3} \quad C_{13} 4.4919 \times 10^{-3}$$

$$C_{15} -1.1667 \times 10^{-3}$$

偏心(1)

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad 0.00 \quad Z \quad 0.00$$

$$\alpha \quad 0.00 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

偏心(2)

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad -0.03 \quad Z \quad 0.33$$

$$\alpha \quad 1.73 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

偏心(3)

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad -0.10 \quad Z \quad 2.94$$

$$\alpha \quad 19.43 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

偏心(4)

$$WE : \quad X \quad 0.00 \quad Y \quad -0.26 \quad Z \quad 4.08$$

$$\alpha \quad 16.93 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

TE :

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad -0.26 \quad Z \quad 4.12$$

$$\alpha \quad 16.93 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

偏心(5)

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad -3.83 \quad Z \quad 1.02$$

$$\alpha \quad 8.48 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

偏心(6)

$$WE : \quad X \quad 0.00 \quad Y \quad -4.80 \quad Z \quad -0.22$$

$$\alpha \quad 8.00 \quad \beta \quad 0.00 \quad \gamma \quad 0.00$$

TE :

$$X \quad 0.00 \quad Y \quad -4.80 \quad Z \quad 0.20$$



$\alpha$	8.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(7)					
X	0.00	Y	-4.33	Z	2.61
$\alpha$	-34.51	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(8)					
X	0.00	Y	-6.16	Z	3.17
$\alpha$	-13.93	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(9)					
X	0.00	Y	-6.40	Z	4.14
$\alpha$	-13.93	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(10)					
X	0.00	Y	-6.46	Z	4.39
$\alpha$	-13.93	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【 0 5 3 3 】

( 実施例B )

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数
1	$\infty$ ( RP )		偏心(1)	1.5168	64.1
2	10.00		偏心(2)		
3	FFS①		偏心(3)	1.5254	56.2
4	FFS② ( 絞リ ) ( RE )		偏心(4)	1.5254	56.2
5	FFS③ ( RE )		偏心(3)	1.5254	56.2
6	FFS④		偏心(5)		
7	FFS⑤ ( DM )		偏心(6)		
8	FFS⑥		偏心(5)	1.5254	56.2
9	FFS⑦		偏心(3)		
10	-17.00		偏心(7)	1.8080	40.6
11	$\infty$		偏心(8)		
像 面	$\infty$		偏心(9)		
FFS①					
$C_4$	$-4.7020 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-1.8559 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-2.1989 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$-1.3752 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$6.3011 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$-2.3538 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-1.2872 \times 10^{-4}$				
FFS②					
$C_4$	$-3.5411 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-2.2443 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-4.5396 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$-6.6517 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$4.4891 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$2.2297 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-9.9027 \times 10^{-5}$				
FFS③					
$C_4$	$-6.3691 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-5.2302 \times 10^{-2}$	$C_9$	$2.0046 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$-1.4613 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-5.9788 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$2.5449 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$1.5212 \times 10^{-4}$				
FFS④					
OD : $\infty$					
$C_4$	$-3.2044 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-3.4056 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-1.1269 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$9.3234 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-8.2793 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$-9.5598 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-4.0391 \times 10^{-4}$				
OD : 100					
$C_4$	$-3.9028 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-3.7848 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-1.0212 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$1.0709 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$2.4511 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$-5.0708 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-3.2267 \times 10^{-4}$				

偏心(1)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(2)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.50
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(3)					
X	0.00	Y	-3.37	Z	3.23
$\alpha$	12.78	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(4)					
X	0.00	Y	0.37	Z	4.59
$\alpha$	39.33	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(5)					
X	0.00	Y	-5.99	Z	5.91
$\alpha$	-13.67	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(6)					
OD : $\infty$					
X	0.00	Y	-6.78	Z	6.28
$\alpha$	-24.23	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
OD : 100					
X	0.00	Y	-6.82	Z	6.28
$\alpha$	-24.23	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(7)					
X	0.00	Y	-7.10	Z	3.60
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(8)					
X	0.00	Y	-7.11	Z	2.80
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(9)					
X	0.00	Y	-7.15	Z	0.80
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0534】

(実施例C)						
面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数	
1	100.00 (RP)		偏心(1)	1.5168	64.1	
2	7.00		偏心(2)			
3	FFS①		偏心(3)	1.5254	56.2	
4	FFS②		偏心(4)			
5	FFS③ (絞り) (DM)		偏心(5)			
6	FFS④		偏心(4)	1.5254	56.2	
7	FFS⑤ (RE)		偏心(3)	1.5254	56.2	
8	FFS⑥ (RE)		偏心(6)	1.5254	56.2	
9	FFS⑦ (RE)		偏心(7)	1.5254	56.2	
10	FFS⑧		偏心(6)			
11	10.00		偏心(8)	1.5163	64.1	
12	$\infty$		偏心(9)			
像面	$\infty$		偏心(10)			
FFS⑩						
C <sub>4</sub>	$1.8163 \times 10^{-2}$	C <sub>8</sub>	$1.1651 \times 10^{-2}$	C <sub>9</sub>	$3.0002 \times 10^{-3}$	

$$C_{10} -3.5383 \times 10^{-4} \quad C_{11} -3.3122 \times 10^{-4} \quad C_{13} 1.2716 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} 9.7268 \times 10^{-6}$$

F F S ㉔

$$C_4 -4.5005 \times 10^{-3} \quad C_8 9.0138 \times 10^{-4} \quad C_9 4.5271 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -1.5303 \times 10^{-3} \quad C_{11} 3.3446 \times 10^{-4} \quad C_{13} 5.9680 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} 2.3049 \times 10^{-4}$$

F F S ㉕

OD :  $\infty$ 

$$C_4 5.0000 \times 10^{-3} \quad C_8 0 \quad C_9 2.1463 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} 1.5585 \times 10^{-3} \quad C_{11} -4.7817 \times 10^{-4} \quad C_{13} 1.3106 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} -1.0174 \times 10^{-4}$$

OD : 200

$$C_4 3.9639 \times 10^{-3} \quad C_8 -2.1776 \times 10^{-3} \quad C_9 2.1463 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} 1.5585 \times 10^{-3} \quad C_{11} -4.7817 \times 10^{-4} \quad C_{13} 1.3106 \times 10^{-4}$$

$$C_{15} -1.0174 \times 10^{-4}$$

F F S ㉖

$$C_4 4.3696 \times 10^{-2} \quad C_8 1.0430 \times 10^{-2} \quad C_9 7.1557 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -1.2829 \times 10^{-3} \quad C_{11} -9.5494 \times 10^{-5} \quad C_{13} 4.0730 \times 10^{-5}$$

$$C_{15} 6.5262 \times 10^{-5}$$

F F S ㉗

$$C_4 4.4714 \times 10^{-2} \quad C_8 2.5659 \times 10^{-2} \quad C_9 1.9530 \times 10^{-3}$$

$$C_{10} -2.1893 \times 10^{-3} \quad C_{11} 1.9650 \times 10^{-4} \quad C_{13} -9.0025 \times 10^{-5}$$

$$C_{15} 2.2762 \times 10^{-4}$$

偏心(1)

$$X 0.00 \quad Y 0.00 \quad Z 0.00$$

$$\alpha 0.00 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(2)

$$X 0.00 \quad Y 0.00 \quad Z 1.00$$

$$\alpha 0.00 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(3)

$$X 0.00 \quad Y -3.33 \quad Z 3.14$$

$$\alpha -9.55 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(4)

$$X 0.00 \quad Y -0.13 \quad Z 5.47$$

$$\alpha 15.33 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(5)

OD :  $\infty$ 

$$X 0.00 \quad Y -0.35 \quad Z 6.415$$

$$\alpha 20.19 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

OD : 200

$$X 0.00 \quad Y -0.35 \quad Z 6.42$$

$$\alpha 20.19 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(6)

$$X 0.00 \quad Y -8.71 \quad Z 6.22$$

$$\alpha -3.45 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(7)

$$X 0.00 \quad Y -11.69 \quad Z 4.00$$

$$\alpha 30.06 \quad \beta 0.00 \quad \gamma 0.00$$

偏心(8)

$$X 0.00 \quad Y -11.39 \quad Z 6.60$$

$\alpha$	9.61	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(9)					
X	0.00	Y	-11.22	Z	7.59
$\alpha$	9.61	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(10)					
X	0.00	Y	-10.77	Z	10.25
$\alpha$	9.61	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0535】

(実施例D)

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数
1	$\infty$ (RP)		偏心(1)	1.5168	64.1
2	10.00		偏心(2)		
3	$\infty$		偏心(3)		
4	FFS①		偏心(4)	1.5254	56.2
5	FFS② (絞リ) (RE)		偏心(5)	1.5254	56.2
6	FFS③ (RE)		偏心(4)	1.5254	56.2
7	FFS③		偏心(6)		
8	FFS④ (DM)		偏心(7)		
9	FFS⑤		偏心(6)	1.5254	56.2
10	FFS①		偏心(4)		
11	$\infty$		偏心(8)	1.5168	64.1
12	$\infty$		偏心(9)		
像面	$\infty$		偏心(10)		
FFS①					
$C_4$	$-4.7148 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-1.8559 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-2.1989 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$-1.3752 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$6.3011 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$-2.3538 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-1.2872 \times 10^{-4}$				
FFS②					
$C_4$	$-3.5411 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-2.2443 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-4.5396 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$-6.6517 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$4.4891 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$2.2297 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-9.9027 \times 10^{-5}$				
FFS③					
$C_4$	$-6.3691 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-5.2302 \times 10^{-2}$	$C_8$	$2.0046 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$-1.4613 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-5.9788 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$2.5449 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$1.5212 \times 10^{-4}$				
FFS④					
OD : $\infty$					
$C_4$	$-3.2044 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-3.4056 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-1.1269 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$9.3234 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-8.2793 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$-9.5598 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-4.0391 \times 10^{-4}$				
OD : 100					
$C_4$	$-3.6403 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-3.5596 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-9.3276 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$1.0425 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$1.7142 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$-6.2756 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$-3.7675 \times 10^{-4}$				
偏心(1)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(2)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.50

$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(3)					
X	0.00	Y	0.00	Z	4.20
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(4)					
X	0.00	Y	-3.37	Z	3.23
$\alpha$	12.78	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(5)					
X	0.00	Y	0.37	Z	4.59
$\alpha$	39.33	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(6)					
X	0.00	Y	-5.99	Z	5.91
$\alpha$	-13.67	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(7)					
OD : $\infty$					
X	0.00	Y	-6.78	Z	6.28
$\alpha$	-24.23	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
OD : 100					
X	0.00	Y	-6.78	Z	6.28
$\alpha$	-24.23	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(8)					
X	0.00	Y	-7.10	Z	2.99
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(9)					
X	0.00	Y	-7.11	Z	2.44
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00
偏心(10)					
X	0.00	Y	-7.15	Z	0.44
$\alpha$	1.02	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【 0 5 3 6 】

( 実施例 E )					
面番号	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
物体面	$\infty$	1000.00			
1	-30.00 ( RP )		偏心(1)	1.5168	64.1
2	-19.75		偏心(2)	1.6727	32.2
3	30.00		偏心(3)		
4	XTR① ( DM1 )		偏心(4)		
5	XTR② ( DM2 )		偏心(5)		
6	100.0		偏心(6)	1.5168	64.1
7	-20.0		偏心(7)	1.6727	32.2
8	-120.0		偏心(8)		
9	$\infty$ ( 絞り面 )		偏心(9)		
像 面	$\infty$				
	XTR③				
WE : $\infty$ ( 平面 )					
TE : Ry -70.0					
Rx -60.622					
XTR④					
WE : Ry 125.0					
Rx 108.253					

TE :  $\infty$  ( 平面 )

偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(2)

X	0.00	Y	0.00	Z	3.00
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(3)

X	0.00	Y	0.00	Z	4.30
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(4)

WE :

X	0.00	Y	0.00	Z	14.30
$\alpha$	-30.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

TE :

X	0.00	Y	0.00	Z	15.009
$\alpha$	-30.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(5)

WE :

X	0.00	Y	-17.465	Z	4.217
$\alpha$	-30.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

TE :

X	0.00	Y	-17.934	Z	4.6546
$\alpha$	-30.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(6)

X	0.00	Y	-17.934	Z	13.655
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(7)

X	0.00	Y	-17.934	Z	17.655
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(8)

X	0.00	Y	-17.934	Z	18.655
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(9)

X	0.00	Y	-17.934	Z	20.655
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【 0537 】

( 実施例 F )

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 10000.00	偏心	屈折率	アッベ数
1	-30.00 ( RP )		偏心(1)	1.5168	64.1
2	-19.75		偏心(2)	1.6727	32.2
3	30.00		偏心(3)		
4	XTR00 ( DM )		偏心(4)		
5	$\infty$ ( RE )		偏心(5)		
6	50.0		偏心(6)	1.5168	64.1
7	-20.0		偏心(7)	1.6727	32.2
8	-60.0		偏心(8)		
9	$\infty$ ( 絞り面 )		偏心(9)		
像 面	$\infty$				

## XTR①

OD : 1000.00

 $\infty$  (平面)

OD : 1000.00

TE : R.y -100

R.x -346.4

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(2)

X 0.00 Y 0.00 Z 3.00

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(3)

X 0.00 Y 0.00 Z 4.30

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(4)

OD : 1000.00

X 0.00 Y 0.00 Z 14.176

 $\alpha$  -30.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

OD : 1000.00

X 0.00 Y 0.00 Z 14.300

 $\alpha$  -30.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(5)

X 0.00 Y -17.32 Z 4.30

 $\alpha$  -30.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(6)

X 0.00 Y -17.32 Z 13.30

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(7)

X 0.00 Y -17.32 Z 17.30

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(8)

X 0.00 Y -17.32 Z 18.30

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(9)

X 0.00 Y -17.32 Z 20.30

 $\alpha$  0.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

【 0 5 3 8 】

## ( 実施例 G )

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッペ数
1	ASS① ( DM1 )	5.5000	偏心(1)		
2	5.2581	3.8903		1.88300	40.76
3	15.4927	3.4495		1.72151	29.23
4	0.9691	1.0000			
5	$\infty$ ( 絞り面 )	0.2000			
6	-40.7277	1.0035		1.88300	40.76
7	1.9125	2.2294		1.83481	42.72
8	-2.6031	0.1000			
9	17.9219	0.9949		1.88300	40.76

10 8.8386 2.9405  
 11 ASSO (DM2) d<sub>1</sub> 偏心(2)

像面  
 ASSO

WE :

R 106.39172  
 K 0.0000  
 A  $-6.5400 \times 10^{-5}$   
 B  $1.8807 \times 10^{-6}$   
 C  $-2.1512 \times 10^{-8}$   
 D  $1.0292 \times 10^{-10}$

TE :

R 240.85450  
 K 0.0000  
 A  $2.8699 \times 10^{-5}$   
 B  $-7.6530 \times 10^{-7}$   
 C  $1.8985 \times 10^{-6}$   
 D  $-1.5367 \times 10^{-10}$   
 ASSO

WE :

R -24.73983  
 K 0.0000  
 A  $2.0754 \times 10^{-8}$   
 B  $-2.7716 \times 10^{-4}$   
 C  $1.7647 \times 10^{-5}$

TE :

R -49.19751  
 K 0.0000  
 A  $-6.0663 \times 10^{-4}$   
 B  $1.8049 \times 10^{-4}$   
 C  $-1.0921 \times 10^{-5}$

可変間隔 d<sub>1</sub>

WE : 5.54732

TE : 5.54510

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00  
 α 45.00 β 0.00 γ 0.00

偏心(2)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00  
 α 45.00 β 0.00 γ 0.00

【0539】

(実施例H)

面番号 物体面	曲率半径 ∞	面間隔 ∞	偏心	屈折率	アッベ数
1	∞	1.0000		1.51633	64.14
2	8.4105	5.5000			
3	ASSO (DM1)	4.0000	偏心(1)		
4	3.2414	3.2454		1.88300	40.76
5	1.5926	0.8213			
6	∞ (絞り面)	0.2000			



7	32.9618	7.0342	1.84666	23.78
8	11.5062	2.7774	1.51633	64.14
9	-4.4027	1.8078		
10	36.1618	1.2403	1.72916	54.68
11	-13.6093	4.1642		
12	ASS② (DM2)	d <sub>1</sub>	偏心(2)	
像面	∞			
	ASS①			

WE :

R	109.58316
K	0.0000
A	$-6.1107 \times 10^{-4}$
B	$6.6969 \times 10^{-5}$
C	$-3.1575 \times 10^{-6}$
D	$5.5493 \times 10^{-8}$

TE :

R	-175.10236
K	0.0000
A	$3.7168 \times 10^{-4}$
B	$-3.0985 \times 10^{-5}$
C	$1.1219 \times 10^{-6}$
D	$-7.0811 \times 10^{-27}$

ASS②

WE :

R	-89.25156
K	0.0000
A	$5.9040 \times 10^{-4}$
B	$-3.5468 \times 10^{-5}$
C	$9.0208 \times 10^{-7}$

TE :

R	91.42433
K	0.0000
A	$-4.5028 \times 10^{-4}$
B	$5.5916 \times 10^{-5}$
C	$-2.4949 \times 10^{-6}$

可変間隔 d<sub>1</sub>

WE : 5.49484

TE : 5.50021

偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	45.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(2)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	-34.372	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0540】

(実施例1)

面番号	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
物体面	∞	∞			
1	∞	1.0000		1.51633	64.14
2	ANM①	5.0000			

3	ASS① (DM1)	4.0000	偏心(1)	
4	3.0102	3.0708	1.51633	64.14
5	-24.9459	1.5539	1.88300	40.76
6	1.9584	1.0818		
7	∞ (絞り面)	0.2000		
8	-295.2763	6.3253	1.84666	23.78
9	15.8702	2.6272	1.51633	64.14
10	-4.2027	1.7630		
11	-206.7394	1.2972	1.72916	54.68
12	-9.3156	4.1451		
13	ASS② (DM2)	d <sub>1</sub>	偏心(2)	
像面				
	ANM①			
Ry	41.4008			
Rx	61.2166			
Ky	0.0000			
Kx	0.0000			
R1	$-1.5273 \times 10^{-8}$			
R2	$1.1686 \times 10^{-4}$			
R3	$-3.7464 \times 10^{-6}$			
R4	$4.7549 \times 10^{-6}$			
P1	$2.4721 \times 10^{-2}$			
P2	$-3.8239 \times 10^{-8}$			
P3	$-5.9130 \times 10^{-8}$			
P4	$1.1138 \times 10^{-2}$			
	ASS②			
WE :				
R	149.96177			
K	0.0000			
A	$-7.0601 \times 10^{-6}$			
B	$2.2751 \times 10^{-6}$			
C	$-4.7356 \times 10^{-8}$			
D	$3.6529 \times 10^{-10}$			
TE :				
R	-186.85340			
K	0.0000			
A	$3.7389 \times 10^{-4}$			
B	$-1.6633 \times 10^{-5}$			
C	$2.5291 \times 10^{-7}$			
D	$-7.0811 \times 10^{-27}$			
	ASS②			
WE :				
R	-51.51621			
K	0.0000			
A	$7.0673 \times 10^{-4}$			
B	$-3.4212 \times 10^{-5}$			
C	$7.2662 \times 10^{-7}$			
TE :				
R	196.67374			
K	0.0000			

A  $-1.0661 \times 10^{-3}$   
 B  $1.3376 \times 10^{-4}$   
 C  $-5.2193 \times 10^{-6}$

可変間隔  $d_1$

WE : 5.43122

TE : 5.45627

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

$\alpha$  45.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(2)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

$\alpha$  45.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

【 0 5 4 1 】

( 実施例 J )

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数
1	188.01	4.86		1.7093	54.3
2	ASS①	7.00			
3	-16.52	5.00		1.5268	65.8
4	-7.53	4.00			
5	FFS① ( DM 1 )	5.00	偏心(1)		
6	$\infty$ ( 絞り面 )	0.50			
7	ASS②	2.00		1.4875	70.2
8	-728.98	4.00			
9	FFS② ( DM 2 )	4.00	偏心(2)		
10	118.60	1.95		1.4875	70.2
11	-5.57	4.53		1.8467	23.8
12	-26.99	4.00			
13	FFS③ ( DM 3 )	4.00	偏心(3)		
14	-9.15	3.00		1.5263	65.9
15	ASS③	1.00			
16	$\infty$	0.80		1.5163	64.1
17	$\infty$	1.80		1.5477	62.8
18	$\infty$	0.50			
19	$\infty$	0.50		1.5163	64.1
20	$\infty$	1.00			
像 面	$\infty$				

ASS④

R 3.68

K 0.0000

A  $-3.0236 \times 10^{-4}$

B  $-2.4721 \times 10^{-4}$

C  $1.9293 \times 10^{-6}$

D  $-1.7320 \times 10^{-6}$

ASS⑤

R -9.14

K 0.0000

A  $4.7221 \times 10^{-6}$

B  $2.5368 \times 10^{-6}$

C  $-2.0457 \times 10^{-7}$

D  $6.2856 \times 10^{-9}$   
A S S ㉞

R 12.33  
K 0.0000

A  $-5.7706 \times 10^{-4}$

B  $1.6455 \times 10^{-5}$

C  $-2.7671 \times 10^{-6}$

D  $9.5513 \times 10^{-6}$

F F S ㉞

WE :

C<sub>4</sub>  $1.3195 \times 10^{-3}$  C<sub>8</sub>  $1.6555 \times 10^{-4}$  C<sub>9</sub>  $2.5372 \times 10^{-5}$

C<sub>10</sub>  $-2.9788 \times 10^{-6}$  C<sub>11</sub>  $9.7932 \times 10^{-6}$  C<sub>13</sub>  $3.8809 \times 10^{-6}$

C<sub>15</sub>  $1.2337 \times 10^{-8}$

TE :

C<sub>4</sub>  $-1.1656 \times 10^{-2}$  C<sub>8</sub>  $-9.1985 \times 10^{-4}$  C<sub>9</sub>  $4.6664 \times 10^{-5}$

C<sub>10</sub>  $4.0729 \times 10^{-5}$  C<sub>11</sub>  $3.4607 \times 10^{-6}$  C<sub>13</sub>  $-2.1879 \times 10^{-6}$

C<sub>15</sub>  $-1.0285 \times 10^{-8}$

F F S ㉞

WE :

C<sub>4</sub>  $1.8423 \times 10^{-3}$  C<sub>8</sub>  $-1.4463 \times 10^{-4}$  C<sub>9</sub>  $1.5642 \times 10^{-4}$

C<sub>10</sub>  $-2.5385 \times 10^{-5}$  C<sub>11</sub>  $-1.3512 \times 10^{-6}$  C<sub>13</sub>  $4.2397 \times 10^{-6}$

C<sub>15</sub>  $-2.8277 \times 10^{-6}$

TE :

C<sub>4</sub>  $-2.5101 \times 10^{-2}$  C<sub>8</sub>  $1.7952 \times 10^{-3}$  C<sub>9</sub>  $-1.3478 \times 10^{-3}$

C<sub>10</sub>  $2.2259 \times 10^{-4}$  C<sub>11</sub>  $4.1435 \times 10^{-6}$  C<sub>13</sub>  $-9.2639 \times 10^{-6}$

C<sub>15</sub>  $8.7872 \times 10^{-8}$

F F S ㉞

WE :

C<sub>4</sub>  $-7.6689 \times 10^{-5}$  C<sub>8</sub>  $-1.1461 \times 10^{-3}$  C<sub>9</sub>  $1.0248 \times 10^{-4}$

C<sub>10</sub>  $-2.2888 \times 10^{-5}$  C<sub>11</sub>  $-3.2560 \times 10^{-5}$  C<sub>13</sub>  $2.3921 \times 10^{-6}$

C<sub>15</sub>  $-5.6394 \times 10^{-8}$

TE :

C<sub>4</sub>  $7.4185 \times 10^{-3}$  C<sub>8</sub>  $1.7664 \times 10^{-2}$  C<sub>9</sub>  $-8.0810 \times 10^{-4}$

C<sub>10</sub>  $5.1976 \times 10^{-4}$  C<sub>11</sub>  $-4.7072 \times 10^{-5}$  C<sub>13</sub>  $-1.8546 \times 10^{-4}$

C<sub>15</sub>  $2.7899 \times 10^{-5}$

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

$\alpha$  -45.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(2)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

$\alpha$  45.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

【0542】

偏心(3)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

$\alpha$  45.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

【0543】

(実施例K)

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッペ数
1	99.38	4.38		1.6480	57.6

2	ASS①	7.00		
3	-23.52	4.38	1.5272	49.3
4	-8.83	4.00		
5	F F S① (DM1)	5.00	偏心(1)	
6	∞ (絞り面)	0.50		
7	ASS②	2.00	1.4875	70.2
8	27.63	4.00		
9	F F S② (DM2)	4.00	偏心(2)	
10	-88.03	2.33	1.6162	59.3
11	-5.12	2.97	1.8467	23.8
12	-13.95	4.00		
13	F F S③ (DM3)	4.00	偏心(3)	
14	-13.06	3.00	1.4875	70.2
15	ASS③	1.00		
16	∞	0.80	1.5163	64.1
17	∞	1.80	1.5477	62.8
18	∞	0.50		
19	∞	0.50	1.5163	64.1
20	∞	1.00		
像面	∞			

## ASS①

R	3.78
K	0.0000
A	$-9.9411 \times 10^{-4}$
B	$-1.2686 \times 10^{-4}$
C	$7.9744 \times 10^{-6}$
D	$-1.1175 \times 10^{-6}$

## ASS②

R	-17.37
K	0.0000
A	$1.9221 \times 10^{-5}$
B	$-4.7245 \times 10^{-6}$
C	$1.4660 \times 10^{-5}$
D	$-1.6412 \times 10^{-6}$

## ASS③

R	9.37
K	0.0000
A	$-1.1445 \times 10^{-3}$
B	$7.2645 \times 10^{-5}$
C	$-4.4423 \times 10^{-6}$
D	$9.7740 \times 10^{-8}$

## F F S①

WE :

$C_4$	$-1.0242 \times 10^{-3}$	$C_8$	$-2.9132 \times 10^{-3}$	$C_8$	$-1.7482 \times 10^{-5}$
$C_{10}$	$-5.8646 \times 10^{-6}$	$C_{11}$	$-6.7499 \times 10^{-6}$	$C_{13}$	$-1.6480 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-5.3516 \times 10^{-8}$				

TE :

$C_4$	$-1.1888 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-2.5578 \times 10^{-3}$	$C_8$	$7.4643 \times 10^{-5}$
$C_{10}$	$3.3620 \times 10^{-5}$	$C_{11}$	$-5.6066 \times 10^{-6}$	$C_{13}$	$-1.4296 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-5.1085 \times 10^{-6}$				

## FFS②

WE :

$C_4$	$-1.2349 \times 10^{-3}$	$C_8$	$-4.8627 \times 10^{-3}$	$C_9$	$-9.3065 \times 10^{-5}$
$C_{10}$	$-2.7168 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$1.3448 \times 10^{-5}$	$C_{18}$	$-1.6792 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-2.3260 \times 10^{-5}$				

TE :

$C_4$	$-2.1788 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.6763 \times 10^{-3}$	$C_9$	$-9.0487 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$1.7415 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-1.0766 \times 10^{-4}$	$C_{18}$	$-9.6712 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$4.3032 \times 10^{-6}$				

## FFS③

WE :

$C_4$	$3.6425 \times 10^{-4}$	$C_8$	$-3.3124 \times 10^{-3}$	$C_9$	$-6.6428 \times 10^{-5}$
$C_{10}$	$-1.4832 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$1.7998 \times 10^{-5}$	$C_{18}$	$5.7814 \times 10^{-6}$
$C_{15}$	$-5.4564 \times 10^{-6}$				

TE :

$C_4$	$1.0084 \times 10^{-2}$	$C_8$	$2.0630 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-6.9625 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$3.5904 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-3.6557 \times 10^{-5}$	$C_{18}$	$-1.3505 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$2.8988 \times 10^{-5}$				

偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	-36.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(2)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	45.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

偏心(3)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	39.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0544】

(実施例L)

面番号	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
物体面	$\infty$	$\infty$			
1	$\infty$ (絞り面)	17.00			
2	ASS① (DM1)	$d_1$			
3	ASS② (DM2)	$d_2$			
4	10.17	1.80		1.5713	52.9
5	-9.11	1.00		1.7725	49.6
6	18.98	$d_3$			
像 面	$\infty$				
	ASS③				

WE :

R	-56.07
K	$-6.6587 \times 10^{-1}$
A	$1.4016 \times 10^{-6}$
B	$5.4841 \times 10^{-6}$
C	$-7.2045 \times 10^{-11}$
D	$4.8599 \times 10^{-13}$

TE :

R	-57.25
K	$-2.3246 \times 10^{-1}$
A	$8.4461 \times 10^{-7}$

B  $-4.0454 \times 10^{-10}$   
 C  $5.5081 \times 10^{-12}$   
 D  $1.6847 \times 10^{-10}$   
 ASS $\Phi$

WE :

R -83.86  
 K  $-2.4760 \times 10$   
 A  $1.5233 \times 10^{-5}$   
 B  $3.3907 \times 10^{-7}$   
 C  $-2.8012 \times 10^{-8}$   
 D  $8.0957 \times 10^{-10}$

TE :

R -41.56  
 K  $-2.5160 \times 10$   
 A  $-2.4200 \times 10^{-5}$   
 B  $1.1173 \times 10^{-6}$   
 C  $-8.1069 \times 10^{-6}$   
 D  $2.5583 \times 10^{-9}$

可変間隔  $d_1$

WE : -13.268

TE : -17.000

可変間隔  $d_2$

WE : 15.000

TE : 19.457

可変間隔  $d_3$

WE : 5.000

TE : 4.275

【0545】

(実施例M)

面番号	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
物体面	$\infty$	$\infty$			
1	14.04	1.85		1.8467	23.8
2	24.90	2.21			
3	21.02	1.94		1.7891	25.4
4	-16.31	1.00		1.7725	49.6
5	3.88	6.18			
6	$\infty$ (絞り面)	1.33			
7	-7.30	1.11		1.8204	28.8
8	9.09	2.12		1.6698	56.6
9	-7.00	0.50			
10	29.43	3.00		1.6835	56.0
11	-10.92	5.50			
12	FFS $\Phi$ (DM)	5.50	偏心(1)		
13	-7.85	3.00		1.5568	63.2
14	-37.04	5.43			

像面  $\infty$

FFS $\Phi$

OD :  $\infty$  (平面)

OD : 100

$C_4$   $-1.0215 \times 10^{-3}$   $C_8$   $-5.3693 \times 10^{-4}$   $C_9$   $7.2810 \times 10^{-6}$

$C_{10}$	$9.5760 \times 10^{-5}$	$C_{11}$	$3.2283 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$4.2419 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$5.7400 \times 10^{-7}$				
偏心(1)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	45.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【 0 5 4 6 】

( 実施例N )

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数
1	FFS① ( RP )			1.5163	64.1
2	FFS②		偏心(1)		
3	FFS③ ( DM1 )		偏心(2)		
4	$\infty$ ( 絞り面 )		偏心(3)		
5	FFS④ ( DM2 )		偏心(4)		
6	FFS⑤ ( DM3 )		偏心(5)		
像 面	$\infty$		偏心(6)		
FFS①					
$C_4$	$-2.7232 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-9.0100 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-7.5054 \times 10^{-4}$
$C_{13}$	$2.1618 \times 10^{-3}$	$C_{18}$	$1.4549 \times 10^{-5}$		
FFS②					
$C_4$	$9.4468 \times 10^{-3}$	$C_8$	$-2.8157 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-8.9741 \times 10^{-4}$
$C_{13}$	$1.9448 \times 10^{-3}$	$C_{18}$	$-3.3780 \times 10^{-4}$		
FFS③					
WE :					
$C_4$	$1.9919 \times 10^{-3}$	$C_8$	$1.2928 \times 10^{-2}$	$C_9$	$1.5372 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$1.0348 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$1.0484 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$1.4866 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$1.9176 \times 10^{-4}$	$C_{17}$	$-1.7543 \times 10^{-4}$	$C_{19}$	$-3.2877 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$2.0962 \times 10^{-5}$				
ST :					
$C_4$	$-5.6151 \times 10^{-3}$	$C_8$	$3.8192 \times 10^{-3}$	$C_9$	$-1.3772 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$3.0595 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-3.0302 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$3.0639 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$1.1915 \times 10^{-4}$	$C_{17}$	$2.6589 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$2.5239 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$1.4172 \times 10^{-5}$				
TE :					
$C_4$	$-1.0483 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-5.4008 \times 10^{-4}$	$C_9$	$-6.4000 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$-9.2325 \times 10^{-5}$	$C_{11}$	$-6.8142 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$3.1459 \times 10^{-4}$
$C_{15}$	$9.0778 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$1.4915 \times 10^{-4}$	$C_{19}$	$1.4624 \times 10^{-4}$
$C_{21}$	$9.0719 \times 10^{-5}$				
FFS④					
WE :					
$C_4$	$2.1674 \times 10^{-2}$	$C_8$	$2.0348 \times 10^{-2}$	$C_9$	$1.1708 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$1.0584 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-9.7033 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$1.7073 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-8.8757 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$-8.4597 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$-1.0497 \times 10^{-4}$
$C_{21}$	$1.0517 \times 10^{-5}$				
ST :					
$C_4$	$2.1396 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.4238 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-1.6385 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$7.9385 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$3.9764 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$-1.9831 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-6.5284 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$3.1492 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$-1.9969 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$8.3870 \times 10^{-5}$				
TE :					



$C_4$	$2.1691 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.3825 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-2.0053 \times 10^{-3}$
$C_{13}$	$-5.6071 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$1.2464 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$6.5649 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$1.2384 \times 10^{-4}$	$C_{17}$	$1.9740 \times 10^{-4}$	$C_{19}$	$3.4085 \times 10^{-4}$
$C_{21}$	$-2.0413 \times 10^{-5}$				

## FFS⑤

WE :

$C_4$	$2.4519 \times 10^{-2}$	$C_8$	$2.0736 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.1245 \times 10^{-3}$
$C_{13}$	$5.6883 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$1.9501 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$-6.5199 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$6.9428 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$-1.0562 \times 10^{-4}$	$C_{19}$	$-1.1938 \times 10^{-4}$
$C_{21}$	$8.1141 \times 10^{-6}$				

ST :

$C_4$	$1.8684 \times 10^{-2}$	$C_8$	$2.3160 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-9.6757 \times 10^{-4}$
$C_{13}$	$7.3922 \times 10^{-5}$	$C_{11}$	$9.3663 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$6.9280 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$8.6884 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$3.0229 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$-2.3266 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$4.7456 \times 10^{-6}$				

TE :

$C_4$	$1.1252 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.7687 \times 10^{-2}$	$C_8$	$-4.0478 \times 10^{-3}$
$C_{13}$	$-1.4871 \times 10^{-3}$	$C_{11}$	$-1.9722 \times 10^{-4}$	$C_{13}$	$1.2636 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-9.7565 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$3.0055 \times 10^{-4}$	$C_{19}$	$3.9212 \times 10^{-4}$
$C_{21}$	$-3.3346 \times 10^{-5}$				

## 偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	1.53
$\alpha$	-0.90	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(2)

X	0.00	Y	0.02	Z	4.40
$\alpha$	-39.83	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(3)

X	0.00	Y	4.95	Z	3.54
$\alpha$	90.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(4)

X	0.00	Y	11.79	Z	2.35
$\alpha$	-104.17	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(5)

X	0.00	Y	8.47	Z	-0.26
$\alpha$	25.90	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(6)

X	0.00	Y	8.47	Z	6.22
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0547】

## (実施例O)

面番号 物体面	曲率半径 $\infty$	面間隔 $\infty$	偏心	屈折率	アッベ数
1	FFS① (RP)			1.5163	64.1
2	FFS②		偏心(1)		
3	FFS③ (DM1)		偏心(2)		
4	FFS④		偏心(3)	1.5254	56.2
5	FFS⑤		偏心(4)		
6	$\infty$ (絞り面)		偏心(5)		
7	FFS⑥		偏心(6)	1.5254	56.2
8	FFS⑦		偏心(7)		

9	FFS⑨ (DM2)		偏心(8)
10	FFS⑩ (DM3)		偏心(9)
像面	∞		偏心(10)
FFS⑪			
C <sub>4</sub>	-9.2951×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> 8.0409×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> -7.0817×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	1.7646×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> 4.2842×10 <sup>-5</sup>	
FFS⑫			
C <sub>4</sub>	-1.5539×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 5.6025×10 <sup>-3</sup>	C <sub>11</sub> -5.3551×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	1.6951×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> 2.3094×10 <sup>-4</sup>	
FFS⑬			
WE :			
C <sub>4</sub>	2.2236×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> 1.5264×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 7.8902×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	5.3881×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> -6.3868×10 <sup>-5</sup>	C <sub>13</sub> 2.1726×10 <sup>-5</sup>
C <sub>15</sub>	-7.6546×10 <sup>-6</sup>	C <sub>17</sub> -3.2425×10 <sup>-5</sup>	C <sub>19</sub> -2.6274×10 <sup>-6</sup>
C <sub>21</sub>	1.0399×10 <sup>-6</sup>		
ST :			
C <sub>4</sub>	-2.0803×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> 9.4434×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> -1.0580×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	2.3347×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> -7.9920×10 <sup>-5</sup>	C <sub>13</sub> 8.9948×10 <sup>-6</sup>
C <sub>15</sub>	-3.5464×10 <sup>-5</sup>	C <sub>17</sub> -6.7409×10 <sup>-5</sup>	C <sub>19</sub> -4.7506×10 <sup>-6</sup>
C <sub>21</sub>	-1.8168×10 <sup>-6</sup>		
TE :			
C <sub>4</sub>	-5.1698×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> 6.7279×10 <sup>-3</sup>	C <sub>8</sub> -5.2491×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	1.0527×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> -1.0392×10 <sup>-4</sup>	C <sub>13</sub> 2.6594×10 <sup>-5</sup>
C <sub>15</sub>	-2.8093×10 <sup>-5</sup>	C <sub>17</sub> 1.5735×10 <sup>-5</sup>	C <sub>19</sub> 9.5770×10 <sup>-6</sup>
C <sub>21</sub>	-2.1426×10 <sup>-6</sup>		
FFS⑭			
C <sub>4</sub>	1.2336×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 1.8353×10 <sup>-3</sup>	C <sub>11</sub> 1.2800×10 <sup>-3</sup>
C <sub>13</sub>	3.0975×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> -8.2651×10 <sup>-4</sup>	
FFS⑮			
C <sub>4</sub>	-1.7592×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 7.8216×10 <sup>-3</sup>	C <sub>11</sub> 2.3713×10 <sup>-3</sup>
C <sub>13</sub>	1.9223×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> -6.2229×10 <sup>-4</sup>	
FFS⑯			
C <sub>4</sub>	1.7395×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> -5.5055×10 <sup>-3</sup>	C <sub>11</sub> -8.2336×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	-2.9848×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> -1.1571×10 <sup>-4</sup>	
FFS⑰			
C <sub>4</sub>	-1.5934×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 6.8262×10 <sup>-3</sup>	C <sub>11</sub> -2.2743×10 <sup>-3</sup>
C <sub>13</sub>	-2.8081×10 <sup>-3</sup>	C <sub>15</sub> -3.7139×10 <sup>-4</sup>	
FFS⑱			
WE :			
C <sub>4</sub>	1.7994×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 1.2425×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 5.8439×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	4.9538×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> 1.8489×10 <sup>-5</sup>	C <sub>13</sub> -2.1534×10 <sup>-5</sup>
C <sub>15</sub>	-3.6774×10 <sup>-5</sup>	C <sub>17</sub> -8.6604×10 <sup>-6</sup>	C <sub>19</sub> -1.5870×10 <sup>-5</sup>
C <sub>21</sub>	4.6424×10 <sup>-6</sup>		
ST :			
C <sub>4</sub>	1.8435×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 1.0069×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 2.0087×10 <sup>-4</sup>
C <sub>13</sub>	3.4157×10 <sup>-4</sup>	C <sub>11</sub> 4.7497×10 <sup>-5</sup>	C <sub>13</sub> -2.2192×10 <sup>-6</sup>
C <sub>15</sub>	2.8412×10 <sup>-6</sup>	C <sub>17</sub> 9.9176×10 <sup>-6</sup>	C <sub>19</sub> -6.6908×10 <sup>-6</sup>
C <sub>21</sub>	2.9090×10 <sup>-6</sup>		
TE :			
C <sub>4</sub>	1.8396×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> 1.2332×10 <sup>-2</sup>	C <sub>8</sub> -4.9320×10 <sup>-4</sup>

$C_{10}$	$-7.8112 \times 10^{-5}$	$C_{11}$	$9.0357 \times 10^{-5}$	$C_{12}$	$3.2904 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$4.4914 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$5.0928 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$3.3220 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$1.3764 \times 10^{-6}$				

## FFS

WE :

$C_4$	$2.4903 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.8053 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-3.9393 \times 10^{-5}$
$C_{10}$	$2.5539 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$4.1462 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$7.0562 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$4.7991 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$-1.4088 \times 10^{-5}$	$C_{19}$	$-1.8766 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$4.9410 \times 10^{-6}$				

ST :

$C_4$	$2.2500 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.8790 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-6.1360 \times 10^{-4}$
$C_{10}$	$-6.0596 \times 10^{-6}$	$C_{11}$	$1.6537 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$6.5442 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$1.8884 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$4.5767 \times 10^{-6}$	$C_{19}$	$-8.1477 \times 10^{-6}$
$C_{21}$	$3.4001 \times 10^{-6}$				

TE :

$C_4$	$2.0449 \times 10^{-2}$	$C_8$	$1.2722 \times 10^{-2}$	$C_9$	$-1.7221 \times 10^{-3}$
$C_{10}$	$-5.1330 \times 10^{-4}$	$C_{11}$	$-3.4927 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$4.5005 \times 10^{-5}$
$C_{15}$	$-2.7393 \times 10^{-5}$	$C_{17}$	$5.5827 \times 10^{-6}$	$C_{19}$	$4.7122 \times 10^{-5}$
$C_{21}$	$2.6247 \times 10^{-6}$				

## 偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.66
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(2)

X	0.00	Y	-0.00	Z	6.28
$\alpha$	-39.68	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(3)

X	0.00	Y	4.82	Z	5.37
$\alpha$	-81.82	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(4)

X	0.00	Y	5.92	Z	5.18
$\alpha$	-64.50	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(5)

X	0.00	Y	8.68	Z	5.12
$\alpha$	-88.89	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(6)

X	0.00	Y	9.59	Z	5.11
$\alpha$	-72.61	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(7)

X	0.00	Y	10.44	Z	5.00
$\alpha$	-88.36	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(8)

X	0.00	Y	18.47	Z	3.66
$\alpha$	-108.37	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(9)

X	0.00	Y	14.62	Z	-0.37
$\alpha$	21.87	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## 偏心(10)

X	0.00	Y	14.62	Z	8.19
$\alpha$	0.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

## (実施例P)

面番号 物体面	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
	$\infty$	$\infty$			
1	15.6075	0.8002		1.48749	70.23
2	5.1199	1.4597			
3	30.3986	0.8004		1.48749	70.23
4	7.5347	4.1718			
5	F F S $\oslash$ (DM)	6.9621	偏心(1)		
6	$\infty$ (絞り面)	0.3360			
7	626.6718	2.1758		1.69680	55.53
8	A S S $\oslash$	3.6686			
9	5.0635	3.3883		1.61272	58.72
10	-18.3551	0.8253		1.80518	25.42
11	4.0990	0.8955			
12	15.5062	2.5511		1.58913	61.14
13	A S S $\oslash$	0.5731			
14	$\infty$	1.0000		1.51633	64.14
15	$\infty$	1.2900		1.54771	62.84
16	$\infty$	0.8000			
17	$\infty$	0.7500		1.51633	64.14
18	$\infty$	0.1510			
像 面	$\infty$				

A S S  $\oslash$ 

R	-8.6614
K	0
A	$2.3478 \times 10^{-4}$
B	$-1.0108 \times 10^{-6}$
C	$2.4614 \times 10^{-7}$
D	0

A S S  $\oslash$ 

R	-6.9955
K	0
A	$1.1406 \times 10^{-9}$
B	$-1.5164 \times 10^{-6}$
C	$4.0125 \times 10^{-6}$
D	$-3.1897 \times 10^{-7}$

F F S  $\oslash$ OD :  $\infty$  (平面)

OD : 200

$C_4$	$6.2652 \times 10^{-4}$	$C_8$	$3.1632 \times 10^{-4}$	$C_8$	$-8.9706 \times 10^{-6}$
$C_{10}$	$-3.8433 \times 10^{-6}$	$C_{11}$	$-1.1125 \times 10^{-5}$	$C_{13}$	$-4.8135 \times 10^{-6}$
$C_{15}$	$-1.9722 \times 10^{-6}$	$C_{17}$	$3.0915 \times 10^{-6}$	$C_{19}$	$1.3352 \times 10^{-6}$
$C_{21}$	$9.3039 \times 10^{-7}$				

## 偏心(1)

X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
$\alpha$	-45.00	$\beta$	0.00	$\gamma$	0.00

【0549】

## (実施例Q)

面番号 物体面	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
	$\infty$	$\infty$			

1	36.5899	1.0000	1.48749	70.23
2	12.1684	2.7677		
3	-341.4943	1.0000	1.48749	70.23
4	18.2089	11.0000	偏心(1)	
5	$\infty$ (R P)	5.3891	偏心(2)	
6	F F S① (DM、絞り面)	5.3891	偏心(3)	
7	$\infty$ (R P)	12.0000		
8	41.9025	2.6878	1.72916	54.68
9	A S S②	1.0662		
10	10.1322	8.0670	1.61272	58.72
11	-11.8044	0.8000	1.80518	25.42
12	8.4876	3.5437		
13	-41.3432	2.2642	1.65160	58.55
14	A S S②	0.1000		
15	$\infty$	1.5000	1.51633	64.14
16	$\infty$	2.0000	1.54771	62.84
17	$\infty$	1.0000		
18	$\infty$	1.4000	1.51633	64.14
19	$\infty$	1.1889		

像 面

A S S①

R -24.4119

K 0

A  $2.2044 \times 10^{-5}$ B  $5.6822 \times 10^{-6}$ C  $-2.9191 \times 10^{-6}$ 

D 0

A S S②

R -7.7623

K 0

A  $8.7558 \times 10^{-4}$ B  $-3.4464 \times 10^{-5}$ C  $2.0637 \times 10^{-6}$ D  $-4.6864 \times 10^{-6}$ 

F F S①

OD :  $\infty$  (平面)

OD : 100

C<sub>4</sub>  $-4.7587 \times 10^{-4}$  C<sub>8</sub>  $-3.5628 \times 10^{-4}$  C<sub>8</sub>  $1.3013 \times 10^{-5}$ C<sub>11</sub>  $3.3631 \times 10^{-5}$  C<sub>13</sub>  $8.7671 \times 10^{-5}$  C<sub>19</sub>  $-1.4865 \times 10^{-5}$ 

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

 $\alpha$  -60.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

 $\alpha$  30.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00

 $\alpha$  -60.00  $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

面番号 物体面	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
1	FFSØ (DM)	∞	偏心(1)		
2	∞ (絞り)	1.0000			
3	∞ (GRIN)	10.4196		1.70000	45.00
4	∞	2.7002			
像 面	∞				
	GRIN				
i	N <sub>id</sub>	V <sub>i</sub>			
0	1.700000	45.00			
1	$-9.7233 \times 10^{-3}$	$2.0000 \times 10^{+2}$			
2	$4.9818 \times 10^{-5}$	$2.0000 \times 10^{+2}$			
	FFSØ				
OD : ∞ (平面)					
OD : 100					
C <sub>4</sub>	$3.5663 \times 10^{-3}$	C <sub>8</sub>	$1.7743 \times 10^{-3}$	C <sub>9</sub>	$-2.8386 \times 10^{-4}$
C <sub>19</sub>	$-2.2509 \times 10^{-4}$	C <sub>11</sub>	$1.4302 \times 10^{-5}$	C <sub>18</sub>	$-8.7736 \times 10^{-5}$
C <sub>15</sub>	$1.9729 \times 10^{-5}$	C <sub>17</sub>	$1.3450 \times 10^{-5}$	C <sub>19</sub>	$1.9968 \times 10^{-5}$
C <sub>21</sub>	$-1.2486 \times 10^{-5}$				
偏心(1)					
X	0.00	Y	0.00	Z	0.00
α	-45.00	β	0.00	γ	0.00

【 0 5 5 1 】

( 実施例X )

面番号 物体面	曲率半径	面間隔	偏心	屈折率	アッベ数
1	476.8290	0.8277		1.72916	54.68
2	10.7073	6.0011			
3	FFSØ (DM)	d <sub>1</sub>			
4	∞ (絞り面)	0.3360			
5	-40.5577	9.3684	偏心(1)	1.84666	23.78
6	ASSØ	0.1208			
7	5.6560	4.1371		1.74400	44.78
8	-4.8138	0.7991		1.84666	23.78
9	4.5743	0.8756			
10	25.1834	0.7990		1.48749	70.23
11	7.2677	d <sub>2</sub>			
12	9.5169	3.9925		1.48749	70.23
13	ASSØ	0.1082			
14	∞	1.0000		1.51633	64.14
15	∞	1.0000		1.54771	62.84
16	∞	0.8000			
17	∞	0.7000		1.51633	64.14
18	∞	1.1481			
像 面	∞				
	ASSØ				
R	-11.2460				
K	0				
A	$2.6399 \times 10^{-5}$				
B	$-1.2889 \times 10^{-6}$				

C  $-2.9976 \times 10^{-7}$   
D 0

ASSO

R  $-6.7051$   
K 0  
A  $2.1356 \times 10^{-9}$   
B  $-8.1548 \times 10^{-6}$   
C  $5.2649 \times 10^{-6}$   
D  $-1.4375 \times 10^{-7}$

FFSO

OD :  $\infty$  (平面)

OD : 100

C <sub>4</sub>	$7.9679 \times 10^{-4}$	C <sub>8</sub>	$3.9819 \times 10^{-4}$	C <sub>9</sub>	$-1.4844 \times 10^{-5}$
C <sub>19</sub>	$4.5528 \times 10^{-6}$	C <sub>11</sub>	$2.5483 \times 10^{-6}$	C <sub>13</sub>	$5.2212 \times 10^{-6}$
C <sub>15</sub>	$1.0676 \times 10^{-6}$	C <sub>17</sub>	$2.7915 \times 10^{-6}$	C <sub>19</sub>	$-2.9692 \times 10^{-6}$
C <sub>21</sub>	$6.4967 \times 10^{-7}$				

偏心(1)

X 0.00 Y 0.00 Z 0.00  
 $\alpha$   $-45.00$   $\beta$  0.00  $\gamma$  0.00

可変間隔 d<sub>1</sub>

WE : 3.79978

TE : 12.3435

可変間隔 d<sub>2</sub>

WE : 8.7426

TE : 0.2000

【0552】次に、上記実施例B、E、K、L、Nの横収差を図69～図79に示す。この中、図69、図70は実施例Bの遠点、近点合焦時の横収差、図71、図72は実施例Eの広角端、望遠端の横収差、図73、図74は実施例Kの広角端、望遠端の横収差、図75、図76は実施例Lの広角端、望遠端の横収差、図77、図78、図79は実施例Nの広角端、標準状態、望遠端の横収差であり、これらの横収差図において、括弧内に示

された数字は画角であり、括弧内に示された2つの数字は(水平(X方向)画角、垂直(Y方向)画角)を表し、その画角における横収差を示す。なお、実施例Eの横収差は虚像面での収差である。

【0553】次に、上記実施例A～Oの前記条件式(2)、(8)、(12)～(24)の値を示す。Dは可変ミラーの光束通過部分と等面積の円の直径である。

【0554】

可変ミラー 状態 光束通過部分の形状	1	2
	TE-WE	TE-WE
	1.63×1.7	3.6×3.6
	の楕円形	の正方形
$\Delta$	0.0016	0.0740
$(1/5) \times D$	0.332	0.8
H	0.04	0.042
HJ/HK	0.0952	
$\phi$	27	40
P <sub>I</sub>	-0.0361	0.0757
P <sub>V</sub>	-0.0359	0.1029
$\Delta P_I$	-0.0361	-0.0757
$\Delta P_V$	-0.0359	-0.1029
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	1.1273	0.9604
$ P_I / P_{TOT} $	0.2094	0.4392
$ P_V / P_{TOT} $	0.2085	0.5969

$ \Delta P_I / P_{T0T} $	0.2094	0.4392	
$ \Delta P_y / P_{T0T} $	0.2085	0.5969	。

【0555】

(実施例B)		近点	遠点
状態		角の丸い長方形	角の丸い長方形
光束通過部分の形状			
$\Delta$		0.006	0.01
$(1/5) \times D$		1.42	1.42
H		0.09	0.09
$\phi$		40	40
$P_I$		-0.0757	-0.0681
$P_y$		-0.0781	-0.0641
$\Delta P_I$		-0.0078	
$\Delta P_y$		-0.0140	
$ P_I / (P_y \cos \phi) $		1.2659	1.3877
$ P_I / P_{T0T} $		0.2876	0.2589
$ P_y / P_{T0T} $		0.2906	0.2435
$ \Delta P_I / P_{T0T} $		0.0288	
$ \Delta P_y / P_{T0T} $		0.0531	
$ f_1 / f_{T0T} $		5.0919	
$ f_2 / f_{T0T} $		5.5366	。

【0556】

(実施例C)		近点	遠点
状態		2.3×2.8	2.3×2.8
光束通過部分の形状		の楕円形	の楕円形
$\Delta$		0.005	0.007
$(1/5) \times D$		0.508	0.508
H		0.005	0.005
$\phi$		37	37
$P_I$		-0.0044	0
$P_y$		0.0079	0.01
$\Delta P_I$		-0.0044	
$\Delta P_y$		-0.0021	
$ P_I / (P_y \cos \phi) $		0.6879	0
$ P_I / P_{T0T} $		0.0209	0
$ P_y / P_{T0T} $		0.0381	0.048
$ \Delta P_I / P_{T0T} $		0.0209	
$ \Delta P_y / P_{T0T} $		0.0099	
$ f_1 / f_{T0T} $		3.0454	
$ f_2 / f_{T0T} $		4.0348	。

【0557】

(実施例D)		近点	遠点
状態		角の丸い正方形	角の丸い正方形
光束通過部分の形状			
$\Delta$		0.01	0.1
$(1/5) \times D$		1.46	1.46
H		0.06	0.06
$\phi$		41	41
$P_I$		-0.0712	-0.0681



$P_y$	-0.0728	-0.0641
$\Delta P_1$	-0.0031	
$\Delta P_y$	-0.0087	
$ P_1 / (P_y \cos \phi) $	1.2956	1.4082
$ P_1 / P_{T0T} $	0.2990	0.2861
$ P_y / P_{T0T} $	0.3058	0.2692
$ \Delta P_1 / P_{T0T} $	0.0129	
$ \Delta P_y / P_{T0T} $	0.0366	
$ f_1 / f_{T0T} $	4.607	

【0558】

(実施例E)

可変ミラー

状態

光束通過部分の形状

	1 TE-WE	2 TE-WE
光束通過部分の形状	楕円形	楕円形
$\Delta$	0.001	0.00003
$(1/5) \times D$	2.6	1.72
H	0.62	0.14
$\phi$	30	30
HJ/HK	4.4286	
$P_1$	-0.0143	-0.008
$P_y$	-0.0165	-0.0092
$\Delta P_1$	-0.0143	0.008
$\Delta P_y$	-0.0165	0.0092
$ P_1 / (P_y \cos \phi) $	1.0007	0.9997
$ P_1  /  P_a $	-0.2917	-0.1632
$ P_y  /  P_a $	-0.3366	-0.1885

【0559】

(実施例F)

状態

光束通過部分の形状

	近点	遠点
光束通過部分の形状	11.1×12.8 の楕円形	11.1×12.8 の楕円形
$\Delta$	0.000003	0.000003
$(1/5) \times D$	2.38	2.38
H	0.05	0.05
$\phi$	30	30
$P_1$	-0.0025	0
$P_y$	-0.0029	0
$\Delta P_1$	-0.0025	
$\Delta P_y$	-0.0029	
$ P_1 / (P_y \cos \phi) $	0.9954	1.1547
$ P_1  /  P_a $	-0.051	0
$ P_y  /  P_a $	-0.0592	0

【0560】

(実施例G)

可変ミラー

状態

光束通過部分の形状

	1 TE-WE	2 TE-WE
$\Delta$	0.0041	0.0818
$(1/5) \times D$	1.62	0.54
H	0.1534	0.0200
HJ/HK	7.684	

$\phi$	45.0	45.0
$P_T$	0.0094	-0.0404
$P_\psi$	0.0094	-0.0404
$\Delta P_T$	0.0094	-0.0404
$\Delta P_\psi$	0.0094	-0.0404
$ P_T / (P_\psi \cos \phi) $	1.4142	1.4142
$ P_T / P_{T0T} $	0.0639	0.3517
$ P_\psi / P_{T0T} $	0.0639	0.3517
$ \Delta P_T / P_{T0T} $	0.0639	0.3517
$ \Delta P_\psi / P_{T0T} $	0.0639	0.3517
$ f_a $	3.4	3.4
$ P_T  /  P_n $	0.0318	0.1367
$ P_\psi  /  P_n $	0.0318	0.1367
$ f_1 / f_{T0T} $	1.74	1.36
$ f_2 / f_{T0T} $	7.82	6.11
$ f_3 / f_{T0T} $	0.50	0.39
$ f_4 / f_{T0T} $	3.06	2.39
$ f_5 / f_{T0T} $	1.82	1.42

【0561】

(実施例H)		
可変ミラー	1	2
状態	TE-WE	TE-WE
$\Delta$	0.0365	0.0650
$(1/5) \times D$	1.00	1.60
H	0.0300	0.0625
HJ/HK	0.480	
$\phi$	45.0	34.4
$P_T$	0.0091	-0.0112
$P_\psi$	0.0091	-0.0112
$\Delta P_T$	0.0091	-0.0112
$\Delta P_\psi$	0.0091	-0.0112
$ P_T / (P_\psi \cos \phi) $	1.4142	1.2116
$ P_T / P_{T0T} $	0.0411	0.0728
$ P_\psi / P_{T0T} $	0.0411	0.0728
$ \Delta P_T / P_{T0T} $	0.0411	0.0728
$ \Delta P_\psi / P_{T0T} $	0.0411	0.0728
$ f_a $	9.5	9.5
$ P_T  /  P_n $	0.0864	0.1061
$ P_\psi  /  P_n $	0.0864	0.1061
$ f_1 / f_{T0T} $	3.62	2.51
$ f_2 / f_{T0T} $	12.18	8.43
$ f_3 / f_{T0T} $	10.23	7.08
$ f_4 / f_{T0T} $	2.10	1.46
$ f_5 / f_{T0T} $	3.05	2.11
$ f_6 / f_{T0T} $	9.92	6.87

【0562】

(実施例I)		
可変ミラー	1	2
状態	TE-WE	TE-WE
$\Delta$	0.0562	0.1279

$(1/5) \times D$	1.22	0.82
H	0.0210	0.0836
HJ/HK	0.251	
$\phi$	45.0	45.0
$P_I$	0.0067	-0.0194
$P_V$	0.0067	-0.0194
$\Delta P_I$	0.0067	-0.0194
$\Delta P_V$	0.0067	-0.0194
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	1.4142	1.4142
$ P_I / P_{T0T} $	0.0393	0.1728
$ P_V / P_{T0T} $	0.0393	0.1728
$ \Delta P_I / P_{T0T} $	0.0393	0.1728
$ \Delta P_V / P_{T0T} $	0.0393	0.1728
$ f_a $	9.5	9.5
$ P_I  /  P_a $	0.0634	0.1844
$ P_V  /  P_a $	0.0634	0.1844
$ f_1 / f_{T0T} $	13.59	9.01
$ f_2 / f_{T0T} $	12.71	8.42
$ f_3 / f_{T0T} $	2.35	1.56
$ f_4 / f_{T0T} $	1.61	1.07
$ f_5 / f_{T0T} $	2.26	1.50
$ f_6 / f_{T0T} $	4.37	2.89

【0563】

(実施例J)

可変ミラー  
状態

	1	2	3
	TE-WE	TE-WE	TE-WE
$\Delta$	0.0012	0.0101	0.0111
$(1/5) \times D$	2.12	1.84	1.96
H	0.3300	0.4740	0.3470
HI/HJ	0.696		
HJ/HK		1.366	
HK/HI			1.052
$\phi$	45.0	45.0	45.0
$P_I$	0.0003	-0.0003	-0.0023
$P_V$	0.0026	0.0037	-0.0002
$\Delta P_I$	0.0003	0.0003	-0.0023
$\Delta P_V$	0.0026	-0.0037	-0.0002
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	0.1774	0.1110	21.1351
$ P_I / P_{T0T} $	0.0016	0.0014	0.0108
$ P_V / P_{T0T} $	0.0124	0.0173	0.0007
$ \Delta P_I / P_{T0T} $	0.0016	0.0014	0.0108
$ \Delta P_V / P_{T0T} $	0.0124	0.0173	0.0007
$ f_a $	5.4	5.4	5.4
$ P_I  /  P_a $	0.0018	0.0016	0.0124
$ P_V  /  P_a $	0.0143	0.0199	0.0008
$ f_1 / f_{T0T} $	1.14	1.14	1.14
$ f_2 / f_{T0T} $	4.70	4.70	4.70
$ f_3 / f_{T0T} $	4.05	4.05	4.05
$ f_4 / f_{T0T} $	8.82	8.82	8.82
$ f_5 / f_{T0T} $	2.24	2.24	2.24

【0564】

(実施例K)			
可変ミラー 状態	1	2	3
	TE-WE	TE-WE	TE-WE
$\Delta$	0.0012	0.0101	0.0111
$(1/5) \times D$	1.36	1.28	1.68
H	0.0980	0.1960	0.4290
H I / H J	0.500		
H J / H K		0.457	
H K / H I			4.378
$\phi$	36.0	45.0	39.0
$P_I$	-0.0058	-0.0097	-0.0066
$P_V$	-0.0020	-0.0025	0.0007
$\Delta P_I$	-0.0058	-0.0097	-0.0066
$\Delta P_V$	-0.0020	-0.0025	0.0007
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	3.5158	5.5688	11.7015
$ P_I / P_{T0I} $	0.0273	0.0456	0.0311
$ P_V / P_{T0I} $	0.0096	0.0116	0.0034
$ \Delta P_I / P_{T0I} $	0.0273	0.0456	0.0311
$ \Delta P_V / P_{T0I} $	0.0096	0.0116	0.0034
$ f_a $	6.2	6.2	6.2
$ P_I  /  P_a $	0.0361	0.0603	0.0411
$ P_V  /  P_a $	0.0127	0.0153	0.0045
$ f_1 / f_{T0I} $	1.32	1.32	1.32
$ f_2 / f_{T0I} $	5.18	5.18	5.18
$ f_3 / f_{T0I} $	4.73	4.73	4.73
$ f_4 / f_{T0I} $	15.24	15.24	15.24
$ f_5 / f_{T0I} $	2.50	2.50	2.50

【0565】

(実施例L)		
可変ミラー 状態	1	2
	TE-WE	TE-WE
$\Delta$	0.0037	0.0025
$(1/5) \times D$	2.80	1.40
H	0.0067	0.0970
H J / H K	0.069	
$\phi$	0.0	0.00
$P_I$	-0.0178	-0.0119
$P_V$	-0.0178	-0.0119
$\Delta P_I$	-0.0178	-0.0119
$\Delta P_V$	-0.0178	-0.0119
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	1.0000	1.0000
$ P_I / P_{T0I} $	0.7135	0.4770
$ P_V / P_{T0I} $	0.7135	0.4770
$ \Delta P_I / P_{T0I} $	0.7135	0.4770
$ \Delta P_V / P_{T0I} $	0.7135	0.4770
$ f_a $	28.0	28.6
$ P_I  /  P_a $	0.5000	0.3414
$ P_V  /  P_a $	0.5000	0.3414
$ f_1 / f_{T0I} $	0.70	0.70

【0566】	$ f_2 / f_{TOT} $	1.05	1.05	
	$ f_3 / f_{TOT} $	14.17	14.17	.
(実施例M)				
	状態	近点	遠点	
	$\Delta$	0	0.0015	
	$(1/5) \times D$	1.86	1.86	
	H	0.0000	0.0177	
	$\phi$	45.0	45.0	
	$P_I$	0.0000	-0.0011	
	$P_V$	0.0000	-0.0020	
	$\Delta P_I$		-0.0011	
	$\Delta P_V$		-0.0020	
	$ P_I / (P_V \cos \phi) $	1.4142	0.7434	
	$ P_I / P_{TOT} $	0.0000	0.0069	
	$ P_V / P_{TOT} $	0.0000	0.0131	
	$ \Delta P_I / P_{TOT} $	0.0000	0.0069	
	$ \Delta P_V / P_{TOT} $	0.0000	0.0131	
	$ f_a $	6.7	6.7	
	$ P_I  /  P_a $	0.0000	0.0072	
	$ P_V  /  P_a $	0.0000	0.0138	
	$ f_1 / f_{TOT} $	5.51	5.51	
	$ f_2 / f_{TOT} $	1.05	1.05	
	$ f_3 / f_{TOT} $	13.09	13.09	
	$ f_4 / f_{TOT} $	1.88	1.88	
	$ f_5 / f_{TOT} $	2.70	2.70	.

【0567】

(実施例N)				
可変ミラー				
状態	1	2	3	
光束通過部分の形状	TE-WE	TE-WE	TE-WE	
	5.6×4.7	6.8×6.8	7.1×7.5	
	角の丸い	角の丸い	角の丸い	
	台形	正方形	長方形	
$\Delta (WE)$	0.035	0.058	0.078	
$\Delta (TE)$	0.038	0.176	0.169	
$(1/5) \times D$	1.16	1.54	1.66	
H	0.1917	0.1388	0.4527	
H I / H J	1.3804			
H J / H K		0.3067		
H K / H I			2.3620	
$\phi$	40.2	24.0	25.9	
$P_I (WE)$	0.0259	0.0407	0.0415	
$P_V (WE)$	0.0040	0.0433	0.0490	
$P_I (TE)$	-0.0210	0.0434	0.0225	
$P_V (TE)$	-0.0011	0.0277	0.0354	
$\Delta P_I$	-0.0468	0.0027	-0.0190	
$\Delta P_V$	-0.0051	-0.0157	-0.0137	
$ P_I / (P_V \cos \phi) $	8.4974	1.0277	0.9401	
$ P_I / P_{TOT} $	0.1179	0.1856	0.1891	
$ P_V / P_{TOT} $	0.0182	0.1977	0.2236	

$ \Delta P_I / P_{T0T} $	0.2135	0.0122	0.0865
$ \Delta P_V / P_{T0T} $	0.0006	0.0029	0.0026
【0568】			
(実施例0)			
可変ミラー			
状態	1	2	3
光束通過部分の形状	TE-WE	TE-WE	TE-WE
	6.3×8.0	8.0×11.5	7.9×12.4
	角の丸い	角の丸い	角の丸い
	台形	長方形	長方形
$\Delta$ (WE)	0.043	0.059	0.227
$\Delta$ (TE)	0.032	0.352	0.178
$(1/5) \times D$	1.60	2.16	2.24
H	0.2503	0.3219	0.6600
H I / H J	0.7775		
H J / H K		0.4878	
H K / H I			2.6368
$\phi$	39.7	27.9	21.8
$P_I$ (WE)	0.0305	0.0249	0.0361
$P_V$ (WE)	0.0044	0.0360	0.0498
$P_I$ (TE)	-0.0103	0.0368	0.0409
$P_V$ (TE)	0.0135	0.0247	0.0254
$\Delta P_I$	-0.0409	0.0119	0.0048
$\Delta P_V$	0.0090	-0.0113	-0.0244
$ P_I  \cdot (P_V \cos \phi)  $	8.9219	0.7813	0.7808
$ P_I  / P_{T0T} $	0.1569	0.1277	0.1856
$ P_V  / P_{T0T} $	0.0229	0.1850	0.2560
$ \Delta P_I  / P_{T0T} $	0.2101	0.0614	0.0246
$ \Delta P_V  / P_{T0T} $	0.0014	0.0014	0.0045

【0569】以上、いくつかの実施例では可変ミラーの中心部を固定して形状を変化させているが、可変ミラー周辺部を固定して略同し面形状の変化をさせてもよい。

【0570】最後に、本発明で用いる用語の定義を述べておく。

【0571】光学装置とは、光学系あるいは光学素子を含む装置のことである。光学装置単独で機能しなくてもよい、つまり、装置の一部でもよい。

【0572】光学装置には、撮像装置、観察装置、表示装置、照明装置、信号処理装置等が含まれる。

【0573】撮像装置の例としては、フィルムカメラ、デジタルカメラ、テレビカメラ、動画記録装置、電子動画記録装置、カムコーダ、VTRカメラ、電子内視鏡等がある。

【0574】観察装置の例としては、顕微鏡、望遠鏡、眼鏡、双眼鏡、ルーペ、ファイバースコープ、ファイナダー、ビューファインダー等がある。

【0575】表示装置の例としては、液晶ディスプレイ、ビューファインダー、頭部装着型画像表示装置 (head mounted display: HMD)、PDA (携帯情報端末) 等がある。

【0576】照明装置の例としては、カメラのストロ

ボ、自動車のヘッドライト、内視鏡光源、顕微鏡光源等がある。

【0577】信号処理装置の例としては、光ディスクの読取・書込装置、光計算機の演算装置等がある。

【0578】撮像素子は、例えばCCD、撮像管、固体撮像素子、写真フィルム等を指す。また、平行平面板はプリズムの1つに含まれるものとする。観察者の変化には、視度の変化を含むものとする。被写体の変化には、被写体となる物体距離の変化、物体の移動、物体の動き、振動、物体のぶれ等を含むものとする。

【0579】

【発明の効果】以上説明したように、本発明によれば、例えば光学特性、例えば焦点距離の変化する光学素子を実現でき、それらを活用することで、機械的な光学素子の移動を行うことなく、フォーカシング機能、ズーミング機能、小型化、ブレ防止、各種補正等を実現できる光学装置を実現することができる。また、フォトニク結晶を用いることで、より優れたHMDを実現することができる。また、本発明によれば、光学素子、光学系の形状、偏心、あるいは、光学素子の屈折率、屈折率分布等の測定を行うことができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の1例の光学装置の構成を示す図である。

【図2】可変ミラーの面形状に用いる回転双曲面を示す図である。

【図3】可変ミラーの面形状に用いる回転凹楕円面を示す図である。

【図4】可変ミラーの別の実施例を示す図である。

【図5】電極を同心分割することを示す図である。

【図6】電極を矩形分割することを示す図である。

【図7】可変ミラーのさらに他の実施例を示す図である。

【図8】可変ミラーのさらに他の実施例を示す図である。

【図9】可変ミラーのさらに他の実施例を示す図である。

【図10】可変ミラーのさらに他の実施例を示す図である。

【図11】薄膜コイルの巻密度が場所によって変化している様子を示す図である。

【図12】コイルを1個用いる構成を示す図である。

【図13】可変ミラーのさらに他の実施例を示す図である。

【図14】コイルの配置を示す別の例の構成を示す図である。

【図15】コイルの他の配置例を示す図である。

【図16】図9の実施例における永久磁石の配置を示す図である。

【図17】本発明による光学装置の第2実施例の構成を示す図である。

【図18】液晶可変ミラーの構成を示す図である。

【図19】本発明に用いる1例の静電駆動ミラーを示す図である。

【図20】電極を曲面上に形成した静電駆動ミラーを示す図である。

【図21】複数の電極を同一平面からずらして薄板の変形の仕方コントロールする例を示す図である。

【図22】拡張曲面を有する反射鏡を用いた光学装置の例の構成を示す図である。

【図23】可変ミラーを2つ以上用いて光学系を形成した例の構成を示す図である。

【図24】本発明の1例のズームファインダーの構成を示す図である。

【図25】図24の別の方向から見た図である。

【図26】本発明の1例のデジタルカメラ用の一眼レフ光学系の構成を示す図である。

【図27】本発明の別の1例のグレゴリー式反射望遠鏡の構成を示す図である。

【図28】静電駆動の可変ミラーを用いたズーム式ガリレオ式ファインダーの例の構成を示す図である。

【図29】図28のファインダー光学系の観察方向を説

明するための図である。

【図30】光学特性可変ミラーを用いた撮像光学系の例の構成を示す図である。

【図31】本発明の1例で静電駆動の可変ミラーを用いたデジタルカメラあるいは撮像の電子内視鏡用の撮像装置の構成を示す図である。

【図32】本発明の1例で静電駆動の可変ミラーを用いてピント合わせを行う斜視の電子内視鏡の構成を示す図である。

【図33】本発明の別の1例で2つの静電駆動の可変ミラーを用いたズームのデジタルカメラあるいは電子内視鏡用の撮像装置の構成を示す図である。

【図34】流体可変ミラーの1例の構成を示す図である。

【図35】ヘッドマウントディスプレイに可変ミラーを用いた例の構成を示す図である。

【図36】図35のLCDに表示する遠近物体を含む画像の例を示す図である。

【図37】本発明の1例で拡張曲面プリズムの表面にフォトリソ法で作ったホログラム反射鏡を形成したものの構成を示す図である。

【図38】フォトリソ法で作ったホログラム反射鏡の構成を模式的に示す図である。

【図39】拡張曲面ミラーを用いた図37の変形例を示す図である。

【図40】本発明の実施例に用いられている非球面レンズ、拡張曲面を有する光学素子の測定法を示す図である。

【図41】図40の測定における画像処理を説明するための図である。

【図42】図41の光線のスクリーン上での位置を示す図である。

【図43】図42の場合の画像処理を説明するための図である。

【図44】本発明に用いられる非球面レンズ等の屈折率、屈折率の変化、屈折率の分布を測定する方法を説明するための図である。

【図45】図44の場合の測定の配置を示す図である。

【図46】被検物を傾けて配置して測定する様子を示す図である。

【図47】本発明の実施例Aの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図48】本発明の実施例Bの光学系の遠方合焦時の断面図である。

【図49】本発明の実施例Cの光学系の近方合焦時の断面図である。

【図50】本発明の実施例Dの光学系の遠方合焦時の断面図である。

【図51】本発明の実施例Eの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図52】本発明の実施例Fの光学系の近方合焦時の断面図である。

【図53】本発明の実施例Gの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図54】本発明の実施例Hの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図55】本発明の実施例Iの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図56】本発明の実施例Jの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図57】本発明の実施例Kの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図58】本発明の実施例Mの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図59】本発明の実施例Mの光学系の遠方合焦時の断面図である。

【図60】本発明の実施例Nの光学系の広角端、標準状態、望遠端の断面図である。

【図61】本発明の実施例Oの光学系の広角端、標準状態、望遠端の断面図である。

【図62】本発明の実施例Pの光学系の断面図である。

【図63】本発明の実施例Qの光学系の断面図である。

【図64】本発明の実施例Rの光学系の断面図である。

【図65】本発明の実施例Sの光学系の使用時と収納時の断面図である。

【図66】本発明の実施例Tの光学系の使用時と収納時の断面図である。

【図67】本発明の実施例U、V、Wの光学系の断面図である。

【図68】本発明の実施例Xの光学系の広角端と望遠端の断面図である。

【図69】本発明の実施例Bの遠点合焦時の横収差図である。

【図70】本発明の実施例Bの近点合焦時の横収差図である。

【図71】本発明の実施例Eの広角端での横収差図である。

【図72】本発明の実施例Eの望遠端での横収差図である。

【図73】本発明の実施例Kの広角端での横収差図である。

【図74】本発明の実施例Kの望遠端での横収差図である。

【図75】本発明の実施例Lの広角端での横収差図である。

【図76】本発明の実施例Lの望遠端での横収差図である。

【図77】本発明の実施例Nの広角端での横収差図である。

【図78】本発明の実施例Nの標準状態での横収差図である。

ある。

【図79】本発明の実施例Nの広角端での横収差図である。

【図80】従来のファインダーで視度調節のために接眼レンズを移動させる様子を示す図である。

【符号の説明】

3…撮像レンズ

4…プリズム

4A…プリズム面

5…二等辺直角プリズム

6…ミラー

8…固体撮像素子

9…光学特性可変ミラー

9a…薄膜（反射面）

9b…電極

9c…電圧素子

9c'…圧電素子

9d…電極

9e…基板

9b1、9b2、9b3、9b4、9b5…電極

9J、9K…静電駆動可変ミラー

9T…静電駆動可変ミラー

9U…静電駆動可変ミラー

11…可変抵抗器

12…電源

12B…電源

14…演算装置

14B…反転処理部

14M…メモリ

13…電源スイッチ

15…温度センサー

16…湿度センサー

17…距離センサー

20…拡張曲面プリズム

20J、20K…拡張曲面プリズム

23…支持台

23A、23B、23C…基板

24…振れ（ブレ）センサー

25…駆動回路

26…永久磁石

27…コイル

28…駆動回路

28'…誘導コイル

29…切換え兼電源開閉用のスイッチ

30…プリズム

31…液晶可変ミラー

31a…透明電極

31b…基板

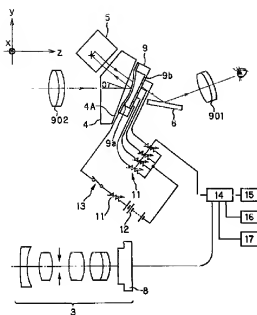
31c…分割電極

31d…ツイストネマチック液晶

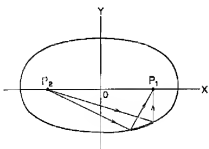


33…レンズ	121…対物レンズ
45…LCD (液晶ディスプレイ)	122…接眼レンズ
45B…液晶表示装置	123…固定ミラー
45J…プリンタ	124…絞リ
60…反射鏡	125…前群
61…ズームファインダー	125a…アナモルフィック面を持つレンズ
62、63…プリズム	126…後群
64…レンズ	127…可変ミラー
65…プリズム	128…平行平面板群
66…半透過コーティング	129…2枚接合レンズ
67…レンズ	130…第1群
68…水晶ローパスフィルター	131…第2群
69…赤外カットフィルター	132、133…固定ミラー
70…透明電極	134…屈折率分布レンズ
72…反射コーティングなし部分	135…第3群
73…透明部	136…プリズム
74…焦点面	136 <sub>1</sub> 、136 <sub>2</sub> …反射面
76…凹レンズ	137…撮像素子
77…凸レンズ	138 <sub>1</sub> 、138 <sub>2</sub> …光ファイバー
78…照明装置	139…物体
79…カメラ、デジタルカメラ	140…結像位置
81、82、84…回転対称な曲面を持つ光学素子 (レンズ)	142…ヘッドマウントディスプレイ (HMD)
83…プリズム	151…第1レンズ
83A…透過面	152…第2レンズ
83B…プリズムの面	153…第3レンズ
85…流体可変ミラー	192…表示用電子回路
86…ピストン	193…駆動回路
87…流体	200…マッハツェンダー型干渉計
88…反射面	201…基準レンズ
91、92、93、94、95、96…可変ミラー	202…被検レンズ
96a…反射膜	203…スクリーン
96b…電極	204…テレビカメラ
101…拡張曲面プリズム	205…コンピュータ
102…フォトリソグラフィ結晶	206…レーザー
103…ホログラム反射鏡	207…モニターTV
104…拡張曲面ミラー	208…遮蔽
107…視線検知装置	801…被検レンズ
110…自由曲面プリズム	802、803…キャンセラー
111…第1面	804…非球面
112…第2面	805…マッチングオイル
113…第3面	806…球面
114…第4面	807…フィゾー型干渉計
115、116…可変ミラー	808…ミラー
117…平行平面板	809…参照面
118…撮像面 (結像面)	810…平面
119…凹レンズ	901…接眼レンズ
120…凸レンズ	902…対物レンズ
	903…ボロ I 型プリズム

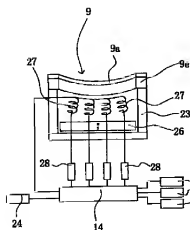
【図1】



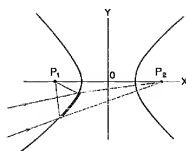
【図3】



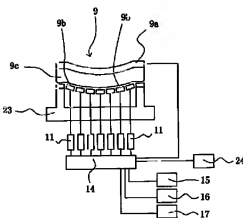
【図9】



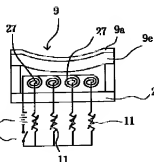
【図2】



【図4】



【図13】



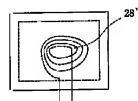
【図5】



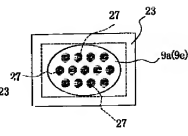
【図6】



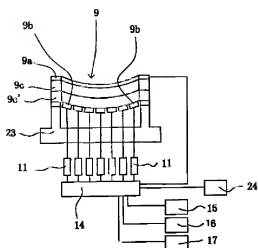
【図11】



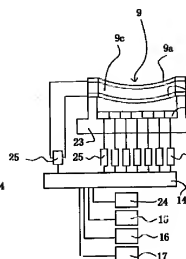
【図14】



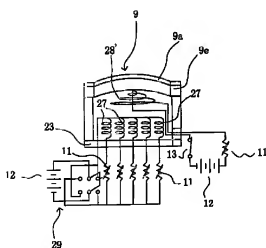
【図7】



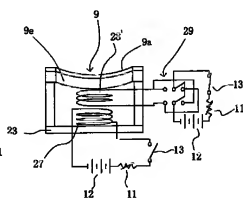
【図8】



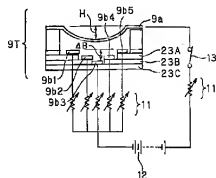
【図10】



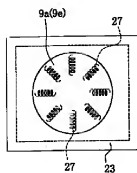
【図12】



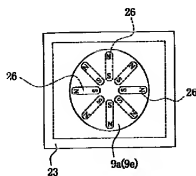
【図19】



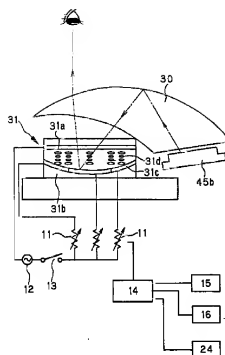
【図15】



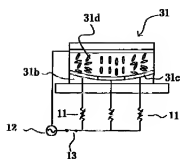
【図16】



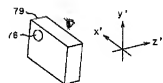
【図17】



【図18】

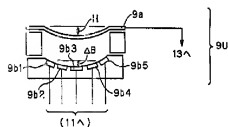


【図29】

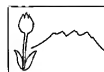
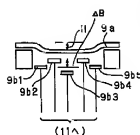


【図36】

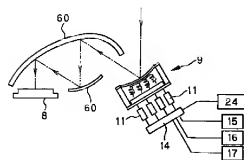
【図20】



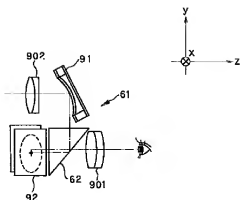
【図21】



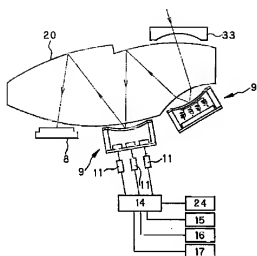
【図22】



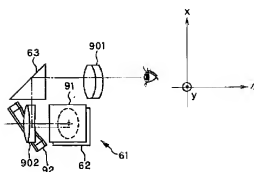
【図24】



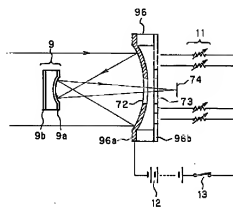
【図23】



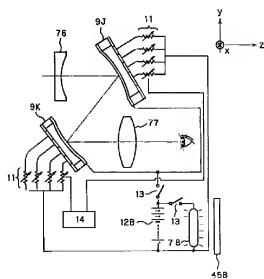
【図25】



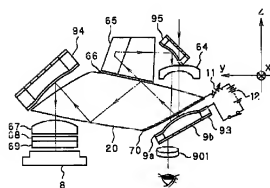
【図27】



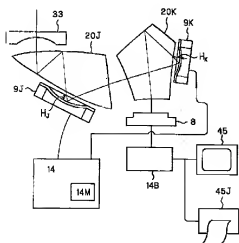
【図28】



【図26】



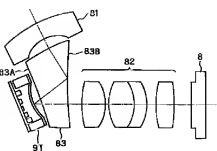
【図30】



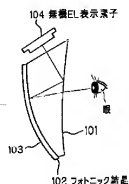
【図31】



【図32】



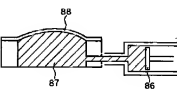
【図37】



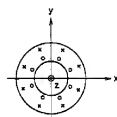
【図33】



【図34】



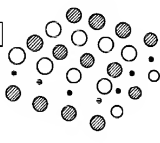
【図42】



【図35】



【図38】

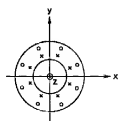
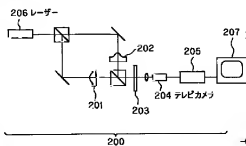


【図43】

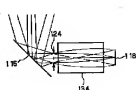
【図39】



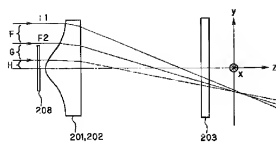
【図40】



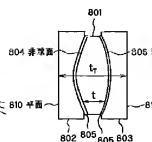
【図64】



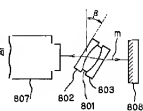
【図41】



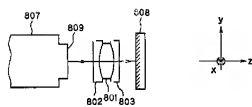
【図44】



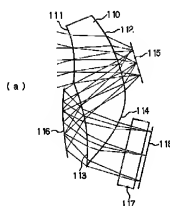
【図46】



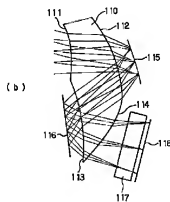
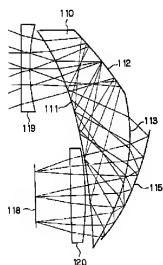
【図45】



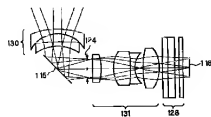
【図47】



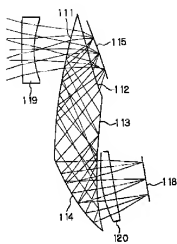
【図48】



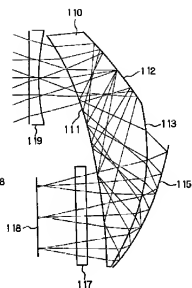
【図62】



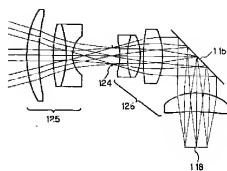
【図49】



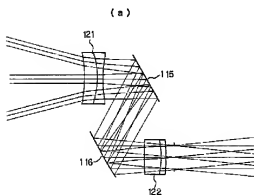
【図50】



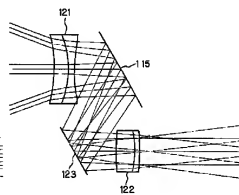
【図59】



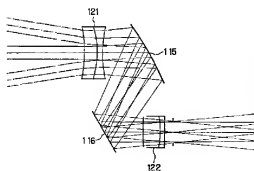
【図51】



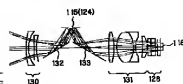
【図52】



(b)

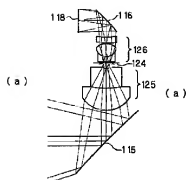


【図63】

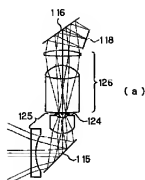




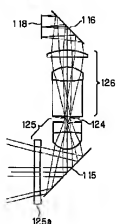
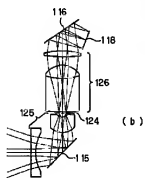
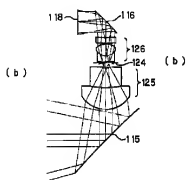
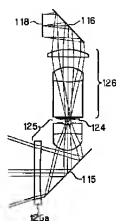
【図53】



【図54】

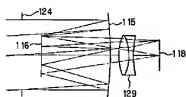


【図55】

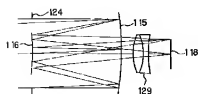


【図58】

(a)

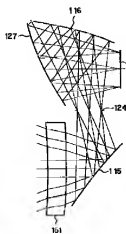


(b)

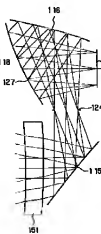


【図60】

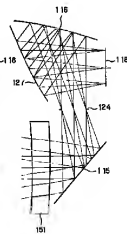
(a)



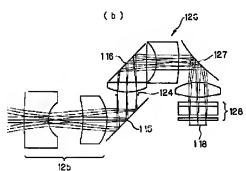
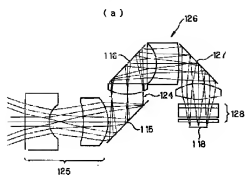
(b)



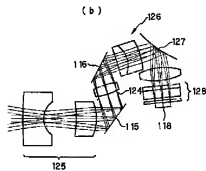
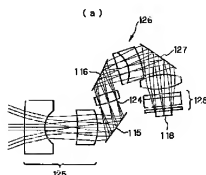
(c)



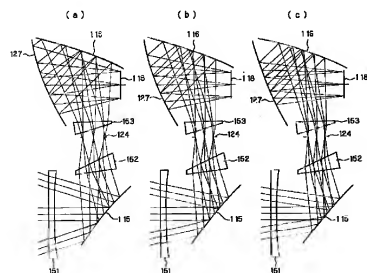
【図56】



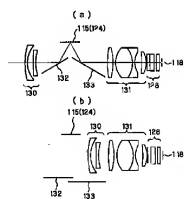
【図57】



【図61】

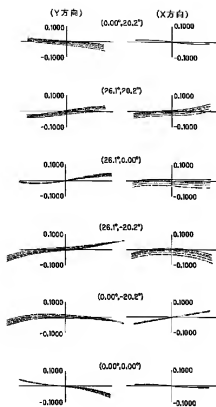


【図66】

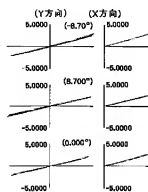




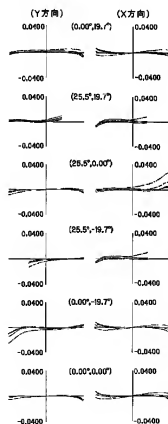
【図70】



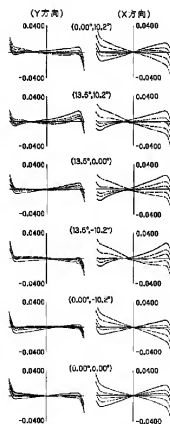
【図72】



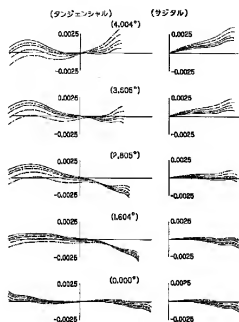
【図73】



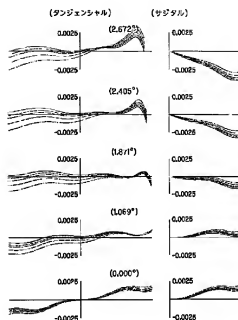
【図74】



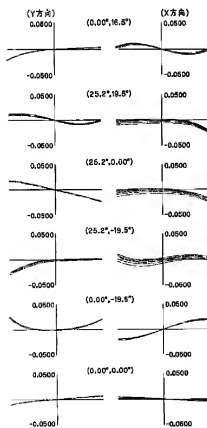
【図75】



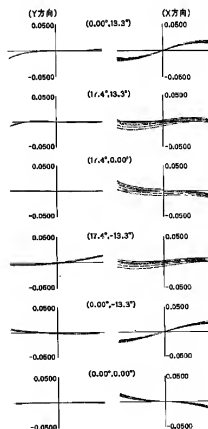
【図76】



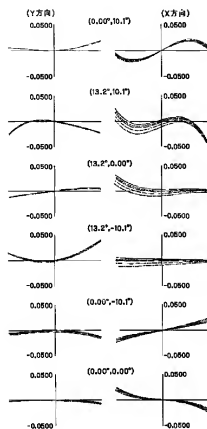
【図77】



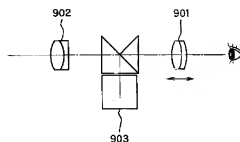
【図78】



【図79】



【図80】



フロントページの続き

(51) Int. Cl.<sup>7</sup>

識別記号

F I

(参考)

G 0 2 B 15/14

G 0 2 B 25/00

A 2H044

23/02

26/08

J 2H054

25/00

27/02

Z 2H087

26/08

27/22

2H100

27/02

G 0 3 B 5/00

J 2H101

27/22

13/02

5C022

G 0 3 B 5/00

13/06

13/02

13/12

13/06

17/02

13/12

17/17

17/02

19/02

17/17

19/12

19/02

H 0 4 N 5/225

B

19/12

5/232

A

H 0 4 N 5/225

Z

5/232

G 0 2 B 7/04

C

E

7/18

B

(72)発明者	早川 和仁	Fターム(参考)	2H018 A402 A432 B001 B000 B001
	東京都渋谷区榎ヶ谷2丁目43番2号 オリ		2H039 A402 A814 A815 A822
	ンバス光学工業株式会社内		2H041 A412 A814 A838 AC04 AC06
(72)発明者	武山 哲英		AZ01 AZ05 AZ08
	東京都渋谷区榎ヶ谷2丁目43番2号 オリ		2H042 DA02 DA20 DD11 DE00 DE09
	ンバス光学工業株式会社内		2H043 BB03 BC01
(72)発明者	永田 哲生		2H044 BB05 BE04 BE06 BE08
	東京都渋谷区榎ヶ谷2丁目43番2号 オリ		2H054 AA01 BB02 CD03
	ンバス光学工業株式会社内		2H087 KA02 KA03 KA14 KA17 MA00
			RA05 RA06 SA00 SA14 SA16
			SA19 SA63 SA72 SA74 SB03
			SB25 SB32 TA01 TA03 TA04
			TA05 TA06 TA08
			2H100 BB05 BB09 CC01 CC03 CC07
			2H101 DD21 DD28 DD65 FF00
			5C022 AB21 AB55 AB66 AC02 AC51